

# Ошибки и предупреждения

# 3

## Содержание

3.1	Обзор ошибок и предупреждений	3-1262
3.2	Список ошибок и предупреждений	3-1272

## 3.1 Обзор ошибок и предупреждений

### 3.1.1 Общая информация об ошибках и предупреждениях

#### Индикация ошибок/предупреждений

В случае ошибки привод сигнализирует соответствующую ошибку и/или предупреждение.

Существуют следующие возможности индикации ошибок/предупреждений:

- Индикация через буфер ошибок и предупреждений для PROFIBUS.
- Индикация через ПО для ввода в эксплуатацию в режиме Online.

#### Различия между ошибками предупреждениями

Различия между ошибками и предупреждениями заключаются в следующем:

таблица 3-1 Различия между ошибками и предупреждениями

Тип	Описание
Ошибки	<p>Что происходит при возникновении ошибки?</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Иницируется соответствующая реакция на ошибку.</li> <li>• Устанавливается сигнал состояния ZSW1.3.</li> <li>• Ошибка заносится в буфер ошибок.</li> </ul> <p>Как происходит устранение ошибок?</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Устранение причины ошибки.</li> <li>• Квитирование ошибки.</li> </ul>
Предупреждения	<p>Что происходит при появлении предупреждения?</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Устанавливается сигнал состояния ZSW1.7.</li> <li>• Предупреждение заносится в буфер предупреждений.</li> </ul> <p>Как происходит удаление предупреждения?</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Предупреждения квитуются автоматически. Если причина отсутствует, происходит автоматический сброс предупреждения.</li> </ul>

## Реакции на ошибки

Определены следующие реакции на ошибки:

таблица 3-2 Реакция на ошибки

Список	PROFdrive	Реакция	Описание
НЕТ	-	Нет	Реакция при возникновении ошибки отсутствует.  <b>Указание:</b> При активированном функциональном модуле "Простой позиционер"(r0108.4 = 1) действует: При возникновении ошибки с реакцией на ошибку "НЕТ" выполнение текущего задания на перемещение отменяется и система переходит в следящий режим до тех пор, пока ошибка не будет устранена и квитирована.
ВЫКЛ1	ON/ OFF	Торможение по рампе торможения задатчика интенсивности с последующим запретом импульсов	<b>Управление по скорости (p1300 = 20, 21)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Привод затормаживается при немедленно подаче <math>n_{зад} = 0</math> по рампе торможения задатчика интенсивности (p1121).</li> <li>После определения состояния покоя включается возможно спараметрированный стояночный тормоз двигателя (p1215). По истечении времени включения (p1217) импульсы гасятся.</li> </ul> <p>Состояние покоя определяется, когда фактическое значение скорости опускается ниже порога скорости (p1226) или, когда завершается запущенный при заданном значении скорости <math>\leq</math> порог скорости (p1226) отсчет времени контроля (p1227).</p> <b>Управление по моменту (p1300 = 23)</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Для управления по моменту действует: Реакция аналогична ВЫКЛ2.</li> <li>При переключении на управление по моменту через p1501 действует: Собственная реакция торможения отсутствует. Когда фактическое значение скорости опускается ниже порога скорости (p1226) или истекает ступенчатая выдержка времени (p1227), включается стояночный тормоз двигателя, если таковой имеется. По истечении времени включения (p1217) импульсы гасятся.</li> </ul>
ВЫКЛ1_С ЗАДЕРЖКОЙ	-	Как ВЫКЛ1, но с задержкой	Ошибки с такой реакцией на ошибку начинают действовать только по истечении времени задержки в r3136. Оставшееся до ВЫКЛ1 время отображается в r3137.
ВЫКЛ2	COAST STOP	Внутренний/внешний запрет импульсов	<b>Управление по скорости и управление по моменту</b> <ul style="list-style-type: none"> <li>Немедленное гашение импульсов, привод совершает "выбег".</li> <li>Если имеется стояночный тормоз двигателя, он немедленно включается.</li> <li>Активируется блокировка включения.</li> </ul>

таблица 3-2 Реакция на ошибки, продолжение

Список	PROFdrive	Реакция	Описание
ВЫКЛЗ	QUICK STOP	Торможение по рампе торможения ВЫКЛЗ и последующий запрет импульсов	<p><b>Управление по скорости (r1300 = 20, 21)</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Привод затормаживается при немедленной подаче <math>n_{\text{задан.}} = 0</math> по рампе торможения ВЫКЛЗ (r1135).</li> <li>После распознавания состояния покоя включается возможно спараметрированный стояночный тормоз двигателя. По истечении времени включения стояночного тормоза (r1217) импульсы гасятся. Состояние покоя определяется, когда фактическое значение скорости опускается ниже порога скорости (r1226) или, когда завершается запущенный при заданном значении скорости <math>\leq</math> порог скорости (r1226) отсчет времени контроля (r1227).</li> <li>Активируется блокировка включения.</li> </ul> <p><b>Управление по моменту (r1300 = 23)</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>Переключение в режим управления по скорости и прочие реакции аналогичны описанным для режима управления по скорости.</li> </ul>
STOP1	-	-	В подготовке.
STOP2	-	$n_{\text{зад}} = 0$	<ul style="list-style-type: none"> <li>Привод затормаживается при немедленной подаче <math>n_{\text{задан.}} = 0</math> по рампе торможения ВЫКЛЗ (r1135).</li> <li>Привод остается в управлении по скорости.</li> </ul>
IASC/ DC-ТОРМОЗ	-	-	<ul style="list-style-type: none"> <li>Для синхронных двигателей: При возникновении ошибки с такой реакцией инициируется внутреннее короткое замыкание якоря. Должны быть соблюдены условия для r1231 = 4.</li> <li>Для асинхронных двигателей: При возникновении ошибки с такой реакцией инициируется торможение постоянным током. Торможение постоянным током должно быть введено в эксплуатацию (r1232, r1233, r1234).</li> </ul>
ДАТЧИК	-	Внутренний/внешний запрет импульсов (r0491)	<p>Реакция на ошибку ДАТЧИК действует в зависимости от установки в r0491.</p> <p>Заводская установка: r0491 = 0 --&gt; ошибка датчика приводит к ВЫКЛЗ</p> <p><b>Внимание:</b> При изменении r0491 обязательно учитывать информацию, приведенную в описании данного параметра.</p>

**Квитирование ошибок**

В списке ошибок и предупреждений для каждой ошибки указано, каким образом ее необходимо квитировать после устранения ее причины.

таблица 3-3 Квитирование ошибок

Квитирование	Описание
POWER ON	<p>Ошибка квитируется через POWER ON (выключение/включение приводного устройства).</p> <p><b>Указание:</b> Если причина ошибки еще не устранена, то ошибка появляется снова после запуска.</p>
НЕМЕДЛЕННО	<p>Для квитирования ошибок на отдельном приводном объекте (пункты с 1 по 3) или на всех приводных объектах (пункт 4) существуют следующие возможности:</p> <p>1 Квитирование установкой параметров: r3981 = 0 --&gt; 1</p> <p>2 Квитирование через входные бинекторы:</p> <p>r2103            ВI: 1. квитирование ошибок r2104            ВI: 2. квитирование ошибок r2105            ВI: 3. квитирование ошибок</p> <p>3 Квитирование управляющим сигналом PROFIBUS: STW1.7 = 0 --&gt; 1 (фронт)</p> <p>4 Квитирование всех ошибок</p> <p>r2102            ВI: квитирование всех ошибок</p> <p>Через этот входной бинектор можно квитировать все ошибки на всех приводных объектах приводной системы.</p> <p><b>Указание:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• Эти ошибки можно также квитировать посредством POWER ON.</li> <li>• Если причина ошибки еще не устранена, то ошибка после квитирования не удаляется.</li> <li>• Ошибки Safety Integrated В случае этих ошибок перед квитированием необходимо отключить функцию "Безопасный останов" (SH).</li> </ul>
ЗАПРЕТ ИМПУЛЬСОВ	<p>Ошибка может быть квитирована только при запрете импульсов (r0899.11 = 0).</p> <p>Для квитирования существуют те же возможности, которые описаны для режима НЕМЕДЛЕННО.</p>

### Буфер ошибок - Сохранение при выключении

Буфер ошибок энергонезависимо сохраняется при выключении управляющего модуля, т.е. история буфера ошибок остается ещё доступной после включения.

Буфер ошибок приводного объекта состоит из следующих параметров:

- r0945[0...63], r0947[0...63], r0948[0...63], r0949[0...63]
- r2109[0...63], r2130[0...63], r2133[0...63], r2136[0...63]

Буфер ошибок можно очистить вручную следующим образом:

- Очистка буфера ошибок для всех приводных объектов:  
r2147 = 1 --> После выполнения автоматически устанавливается r2147 = 0.
- Очистка буфера ошибок определенного приводного объекта:  
r0952 = 0 --> Параметр относится к определенному приводному объекту.

Буфер ошибок очищается автоматически при следующих событиях:

- Восстановление заводских установок (r0009 = 30 и r0976 = 1).
- Загрузка со структурными изменениями (например, изменения в количестве приводных объектов).
- Запуск после загрузки других значения параметров (например, r0976 = 10).
- Обновление микропрограммного обеспечения.

### 3.1.2 Пояснения к списку ошибок и предупреждений

Данные в нижеследующем примере выбраны произвольно. Макс. объем описания представлен ниже. Некоторые данные опциональны.

Список ошибок и предупреждений (См. главу 3.2 ) имеет следующую структуру:

----- начало примера -----

<b>Axxxxx (F, N)</b>	<b>Место возникновения ошибки (опционально): Имя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	Номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Приводной объект:</b>	Перечисление объектов.
<b>Реакция:</b>	НЕТ
<b>Квитирование:</b>	НЕТ
<b>Причина:</b>	Описание возможных причин. Значение ошибки (r0949, интерпретация формата): или значение предупреждения (r2124, интерпретация формата): (опционально) Информация о значениях ошибок или предупреждений (опционально).
<b>Метод устранения:</b>	Описание возможных методов устранения.
<b>Реакция при F:</b>	A_INFEED: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ) SERVO: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) VECTOR: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
<b>Квитирование при F:</b>	НЕМЕДЛЕННО (POWER ON)
<b>Реакция при N:</b>	НЕТ
<b>Квитирование при N:</b>	НЕТ

----- конец примера -----

<b>Axxxxx</b>	<b>Предупреждение xxxxx</b>
<b>Axxxxx (F, N)</b>	<b>Предупреждение xxxxx (тип сообщения можно изменить на F или N)</b>
<b>Fxxxxx</b>	<b>Ошибка xxxxx</b>
<b>Fxxxxx (A, N)</b>	<b>Ошибка xxxxx (тип сообщения можно изменить на A или N)</b>
<b>Nxxxxx</b>	<b>Нет сообщения</b>
<b>Nxxxxx (A)</b>	<b>Нет сообщения (тип сообщения можно изменить на A)</b>
<b>Sxxxxx</b>	<b>Safety-сообщение (отдельный буфер сообщений)</b>

Сообщение состоит из буквы в начале и следующего за ней номера.

Значение букв следующее:

- A означает "Предупреждение" (англ.: "Alarm")
- F означает "Ошибка" (англ. "Fault")
- N означает "Сообщение отсутствует" или "Внутреннее сообщение" (англ.: "No Report")
- S означает "Safety-сообщение"

Опционально в скобках указывается, можно ли изменить тип данного сообщения и какие типы сообщений можно установить через параметры (p2118, p2119).

Информация о реакции и квитировании для сообщений с изменяемым типом указывается отдельно (например, реакция для типа F, квитирование для F).

---

**Указание:**

Стандартно установленные свойства ошибки или предупреждения можно изменить путем параметрирования.

Список ошибок и предупреждений (см. Глава 3.2) дает информацию о стандартно установленных свойствах сообщения. При изменении свойств определенного сообщения следует обновить и информацию в этом списке.

---

**Место возникновения (опционально): Имя**

Место возникновения (опционально) и имя ошибки или предупреждения служат вместе с номером сообщения для идентификации сообщения (например, с помощью ПО для ввода в эксплуатацию).

**Значение сообщения:**

Информация в значении сообщения предназначена для расшифровки структуры значения ошибки/предупреждения.

**Пример:**

Значение сообщения: Номер компонента: %1, причина ошибки: %2

Это значение сообщения содержит информацию по номеру компонента и причине ошибки. Данные %1 и %2 это подстановочные символы, которые в режиме Online соответственно заполняются (к примеру, программой для ввода в эксплуатацию).

**Приводной объект:**

Для каждого сообщения (ошибка/предупреждение) указывается, к какому приводному объекту относится данное сообщение.

Одно сообщение может относиться к одному, нескольким или всем приводным объектам.

**Реакция: Стандартная реакция на ошибку (устанавливаемая реакция на ошибку)**

Указывает стандартную реакцию в случае ошибки.

Опционально в скобках указывается, можно ли изменить стандартную реакцию на ошибку и какие реакции на ошибки можно установить через параметры (p2100, p2101).

**Указание:**

См. Глава 3.1.1



**Квитирование: Стандартное квитирование (устанавливаемое квитирование)**

Указывает стандартное квитирование ошибки после устранения ее причины.

Опционально в скобках указывается, можно ли изменить стандартное квитирование и какие типы квитирования можно установить через параметры (p2126, p2127).

**Указание:**

См. Глава 3.1.1

**Причина:**

Описывает возможные причины ошибки или предупреждения. Опционально указывается значение ошибки или предупреждения.

Значение ошибки (r0949, формат):

Значение ошибки заносится в буфер ошибок в r0949[0...63] и дает дополнительную более подробную информацию об ошибке.

Значение предупреждения (r2124, формат):

Значение предупреждения дает дополнительную более подробную информацию о предупреждении.

Значение предупреждения заносится в буфер предупреждений в r2124[0...7] и дает дополнительную более подробную информацию о предупреждении.

**Метод устранения:**

Описывает общие возможные методы по устранению причины для этой имеющейся ошибки или предупреждения.



**Предупреждение**

В некоторых случаях выбор целесообразного метода устранения причины входит в обязанности сервисного или обслуживающего персонала.

---

### 3.1.3 Диапазоны номеров ошибок и предупреждений

**Указание:**

Нижеследующие диапазоны номеров представляют собой обзор всех имеющихся у семейства приводов SINAMICS ошибок и предупреждений.

Ошибки и предупреждения для изделия, которому посвящен данный справочник, подробно описаны в Глава 3.2.

Ошибки и предупреждения по номерам подразделяются на следующие диапазоны:

таблица 3-4 Диапазоны номеров ошибок и предупреждений

от	до	Диапазон
1000	3999	Управляющий модуль, регулирование
4000	4999	Зарезервировано
5000	5999	Силовая часть
6000	6899	Питание
6900	6999	Модуль торможения
7000	7999	Привод
8000	8999	Опциональная плата
9000	12999	Зарезервировано
13000	13010	Лицензирование
13002	19999	Зарезервировано
20000	29999	ОЕМ
30000	30999	Компонент DRIVE-CLiQ - Силовая часть
31000	31999	Компонент DRIVE-CLiQ - Датчик 1
32000	32999	Компонент DRIVE-CLiQ - Датчик 2 <b>Указание:</b> Возникающие ошибки выводятся автоматически в виде предупреждений, если датчик сконфигурирован как прямая измерительная система, не связанная с системой регулировки двигателя.
33000	33999	Компонент DRIVE-CLiQ - Датчик 3 <b>Указание:</b> Возникающие ошибки выводятся автоматически в виде предупреждений, если датчик сконфигурирован как прямая измерительная система, не связанная с системой регулировки двигателя.
34000	34999	Модуль измерения напряжения (VSM)
35000	35199	Терминальный модуль 54F (TM54F)

таблица 3-4 Диапазоны номеров ошибок и предупреждений, продолжение

от	до	Диапазон
35200	35999	Терминальный модуль 31 (TM31)
36000	36999	DRIVE-CLiQ хаб
40000	40999	Расширение контроллера 32 (CX32)
41000	48999	Зарезервировано
49000	49999	SINAMICS GM/SM/GL
50000	50499	Плата связи (COMM BOARD)
50500	59999	OEM Siemens
60000	65535	SINAMICS DC MASTER (регулирование постоянного тока)

## 3.2 Список ошибок и предупреждений

Product: SINAMICS G130/G150, Version: 4502400, Language: rus  
 Objects: B\_INF, CU\_G130\_DP, CU\_G130\_PN, CU\_G150\_DP, CU\_G150\_PN, ENC, TB30, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G, XAB

<b>F01000</b>	<b>Внутренняя программная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для диагностики ошибок Siemens
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Обработать буфер неполадок (r0945).</li> <li>- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).</li> <li>- Обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.</li> <li>- Связаться с "горячей линией".</li> <li>- Заменить управляющий модуль.</li> </ul>
<b>F01001</b>	<b>FloatingPoint исключение</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Встретилось исключение при операции с типом данных FloatingPoint. Ошибка может быть вызвана базовой системой или приложением OA (к примеру, FBLOCKS, DCC). Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens. Указание: Дополнительную информацию по этой ошибке можно узнать из r9999. r9999[0]: номер ошибки. r9999[1]: программный счетчик в моменте времени возникновения исключения. r9999[2]: причина для исключения для FloatingPoint. Бит 0 = 1: операция недействительна Бит 1 = 1: деление на ноль Бит 2 = 1: переполнение Бит 3 = 1: антипереполнение Бит 4 = 1: результат неточен
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).</li> <li>- Проверить конфигурацию сигналов блоков для FBLOCKS.</li> <li>- Проверить конфигурацию и сигналы схем для DCC.</li> <li>- Обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.</li> <li>- Связаться с "горячей линией".</li> </ul>
<b>F01002</b>	<b>Внутренняя программная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для диагностики ошибок Siemens

**Помощь:**

- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.
- связаться с "горячей линией".

---

**F01003      Задержка квитирования при обращении к памяти**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Обращение к области памяти, которая не возвращает "READY".  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
только для диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- связаться с "горячей линией".

---

**N01004 (F, A)      Внутренняя программная ошибка**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Возникла внутренняя программная ошибка.  
Значение ошибки (r0949, шестн.):  
Только для диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- выгрузить диагностические параметры (r9999).
- связаться с "горячей линией".

Смотри также: r9999

Реакция при F: ВЫКЛ2

Квиттирование при F: POWER ON

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F01005      Загрузка микропрограммного обеспечения компонента DRIVE-CLiQ не удалась**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Загрузка микропрограммного обеспечения для компонента DRIVE-CLiQ не удалась.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
уухххх шестн.: уу = номер компонента, хххх = причина ошибки  
хххх = 000В шестн. = 11 дес.:  
Компонент DRIVE-CLiQ определил ошибку контрольных сумм.  
хххх = 000F шестн. = 15 дес.:  
Содержание файла микропрограммного обеспечения не принимается выбранным компонентом DRIVE-CLiQ.  
хххх = 0012 шестн. = 18 дес.:  
Версия микропрограммного обеспечения слишком старая и не принимается компонентом.  
хххх = 0013 шестн. = 19 дес.:  
Версия микропрограммного обеспечения не подходит для аппаратной версии компонента.  
хххх = 0065 шестн. = 101 дес.:  
После нескольких попыток установки связи нет ответа от компонента DRIVE-CLiQ.  
хххх = 008В шестн. = 139 дес.:  
Сначала загрузился только новый начальный загрузчик (необходимо повторить после POWER ON).

xxxx = 008C шестн. = 140 дес.:  
 Файл микропрограммного обеспечения для компонента DRIVE-CLiQ отсутствует на карте памяти.  
 xxxx = 008D шестн. = 141 дес.:  
 Была сигнализирована противоречивая длина файла микропрограммного обеспечения. Загрузка микропрограммного обеспечения возможно была вызвана потерей соединения с файлом микропрограммного обеспечения. К примеру, в случае управляющего модуля SINAMICS Integrated это может быть вызвано загрузкой проекта/сбросом.  
 xxxx = 008F шестн. = 143 дес.:  
 Компонент не перешел в режим для загрузки микропрограммного обеспечения. Не удалось удалить имеющееся микропрограммное обеспечение.  
 xxxx = 0090 шестн. = 144 дес.:  
 При проверке загруженного микропрограммного обеспечения (контрольной суммы) компонент определил ошибку. Возможно файл на карте памяти неисправен.  
 xxxx = 0091 шестн. = 145 дес.:  
 Проверка загруженного микропрограммного обеспечения (контрольной суммы) не была завершена компонентом своевременно.  
 xxxx = 009C шестн. = 156 дес.:  
 Компонент с указанным номером компонента отсутствует (p7828).  
 xxxx = другие значения:  
 Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- Проверить выбранный номер компонента (p7828).
- Проверить проводку DRIVE-CLiQ.
- Поместить подходящий файл микропрограммного обеспечения для загрузки в директорию "/siemens/sinamics/code/sac/".
- Использовать компонент с подходящей аппаратной версией.
- После повторного POWER ON компонента DRIVE-CLiQ повторить загрузку микропрограммного обеспечения. В зависимости от p7826 возможно будет выполнена автоматическая загрузка микропрограммного обеспечения.

---

<b>A01006</b>	<b>Необходимо обновить микропрограммное обеспечение для компонента DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Необходимо обновить микропрограммное обеспечение компонента DRIVE-CLiQ, так как для работы с устройством управления нет подходящего микропрограммного обеспечения или версии микропрограммного обеспечения в компоненте. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер компонента DRIVE-CLiQ.
<b>Помощь:</b>	Обновление микропрограммного обеспечения через ПО для ввода в эксплуатацию: В навигаторе по конфигурации в "Конфигурации" соответствующего приводного устройства можно посмотреть версию микропрограммного обеспечения всех компонентов на странице "Обзор версий" и осуществить соответствующее обновление микропрограммного обеспечения. Обновление микропрограммного обеспечения через параметры: - взять номер компонента из значения предупреждения и внести в p7828. - запустить загрузку микропрограммного обеспечения с помощью p7829 = 1.

---

<b>A01007</b>	<b>Необходим POWER ON компонента DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Необходим повторный POWER ON компонента DRIVE-CLiQ (к примеру, из-за обновления микропрограммного обеспечения). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер компонента DRIVE-CLiQ.

Указание:  
При номере компонента = 1 необходим POWER ON управляющего модуля.

**Помощь:**

- Выключить/включить питание указанного компонента DRIVE-CLiQ.
- Автоматический ввод в эксплуатацию для SINUMERIK блокируется. В этом случае необходимо выполнить POWER ON для всех компонентов и заново запустить автоматический ввод в эксплуатацию.

---

**A01009 (N) CU: плата управления, перегрев**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Температура (r0037[0]) на плате управления (управляющий модуль) превысила заданное предельное значение.

**Помощь:**

- проверить приточный воздух для управляющего модуля.
- проверить вентилятор для управляющего модуля.

Указание:  
Предупреждение исчезает автоматически при выходе за нижнюю границу предельного значения.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**F01010 Неизвестный тип привода**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Был найден неизвестный тип привода.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Номер приводного объекта ( см. r0101, r0107).

**Помощь:**

- Заменить блок питания.
- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- Обновить микропрограммное обеспечение.
- Связаться с "горячей линией".

---

**F01011 (N) Загрузка отменена**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Загрузка проекта была отменена.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
1: Загрузка проекта была преждевременно завершена пользователем.  
2: Линия связи была прервана (к примеру, обрыв кабеля, кабель отсоединен).  
3: Загрузка проекта была преждевременно завершена ПО для ввода в эксплуатацию (к примеру, STARTER, SCOUT).  
100: Разные версии микропрограммного обеспечения и файлов проекта, загруженных через загрузку в файловую систему (Загрузка с карты).  
Указание:  
В результате отмены загрузки устанавливается состояние "Первый ввод в эксплуатацию".

**Помощь:**

- Проверить линию связи
- Заново запустить загрузку проекта
- Загрузка из сохраненных ранее файлов (выключение/включение или r0976).
- При загрузке в файловую систему использовать подходящую версию.

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

<b>F01012 (N)</b>	<b>Ошибка конвертации проекта</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При конвертации проекта более ранней версии микропрограммного обеспечения возникла ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер вызвавшего ошибку параметра. При значении ошибки = 600: Обработка температуры теперь зависит не от силовой части, а от блока обработки сигналов датчиков. Внимание: Контроль температуры двигателя более не обеспечивается.
<b>Помощь:</b>	Необходимо проверить указанный в коде ошибки параметр и правильно его настроить. В соответствии с кодом ошибки = 600: для параметра r0600 должно быть установлено значение 1, 2 или 3 согласно тому, как внутренний блок обработки сигналов датчиков согласован с интерфейсом датчика. Значение 1: внутренний блок обработки сигналов датчиков согласован с интерфейсом датчика 1 с помощью параметра r0187. Значение 2: внутренний блок обработки сигналов датчиков согласован с интерфейсом датчика 2 с помощью параметра r0188. Значение 3: внутренний блок обработки сигналов датчиков согласован с интерфейсом датчика 3 с помощью параметра r0189. – При необходимости внутренний блок обработки сигналов датчиков должен быть соответствующим образом согласован с интерфейсом датчика с помощью параметров r0187, r0188 и r0189. – При необходимости следует обновить Firmware до более высокой версии.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F01015</b>	<b>Внутренняя программная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): только для диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - обновить микропрограммное обеспечение до новой версии. - связаться с "горячей линией".

---

<b>A01016 (F)</b>	<b>Firmware изменено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	По меньшей мере, в один относящийся к микропрограммному обеспечению файл в энергонезависимой памяти (карта памяти/память устройства) были внесены недопустимые по сравнению с заводским состоянием изменения.



Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):

0: Неправильная контрольная сумма файла.

1: Файл отсутствует.

2: Слишком много файлов.

3: Неправильная версия микропрограммного обеспечения.

4: Неправильная контрольная сумма резервной копии файла.

**Помощь:**

Восстановить состояние при поставке в энергонезависимой памяти для микропрограммного обеспечения (карта памяти/память устройства).

Указание:

Соответствующий файл может быть выгружен через r9925.

Состояние проверки микропрограммного обеспечения отображается через r9926.

Смотри также: r9925, r9926

Реакция при F:

ВЫКЛ2

Квиттирование

POWER ON

при F:

**A01017**

**Списки компонентов изменены**

**Значение сообщения:**

%1

**Объект привода:**

Все объекты

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

На карте памяти один файл в директории /SIEMENS/SINAMICS/DATA или /ADDON/SINAMICS/DATA был подвергнут недопустимому изменению по сравнению с состоянием при поставке с завода. Изменения в этой директории запрещены.

Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):

зух дес.: x = проблема, y = директория, z = имя файла

x = 1: Файл не существует.

x = 2: Версия микропрограммного обеспечения файла не совпадает с версией ПО.

x = 3: Неправильная контрольная сумма файла.

y = 0: Директория /SIEMENS/SINAMICS/DATA/

y = 1: Директория /ADDON/SINAMICS/DATA/

z = 0: Файл MOTARM.ACX

z = 1: Файл MOTSRM.ACX

z = 2: Файл MOTSLM.ACX

z = 3: Файл ENCDATA.ACX

z = 4: Файл FILTDATA.ACX

z = 5: Файл BRKDATA.ACX

z = 6: Файл DAT\_BEAR.ACX

z = 7: Файл CFG\_BEAR.ACX

z = 8: Файл ENC\_GEAR.ACX

**Помощь:**

Восстановить состояние при поставке с завода для соответствующего файла на карте памяти.

**A01020**

**Запись на диск RAM не удалась**

**Значение сообщения:**

-

**Объект привода:**

Все объекты

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

Доступ по записи к внутреннему диску RAM не удался.

**Помощь:**

Согласовать размер файла для системного журнала на внутреннем виртуальном диске (p9930).

Смотри также: p9930

<b>F01023</b>	<b>ПО тайм-аут внутренний</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Возник внутренний программный тайм-аут. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - обновить микропрограммное обеспечение до новой версии. - связаться с "горячей линией".
<b>F01030</b>	<b>Отсутствие стробовых импульсов при приоритете управления</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ВЫКЛ3 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ДАТЧИК, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	При активном приоритете управления на ПК в течение времени контроля не было принято стробового импульса. Приоритет управления снова был возвращен на активную схему ВICO.
Помощь:	Увеличить время контроля на РС или при необходимости полностью отключить контроль. Для ПО ввода в эксплуатацию время контроля устанавливается следующим образом: <Привод> -> Ввод в эксплуатацию -> Панель управления-> Экранная кнопка "Получить приоритет управления" -> Появляется окно для установки времени контроля в миллисекундах. Внимание: Необходимо установить минимально возможное время контроля. Длительное время контроля означает запаздывание реакции при отказе коммуникации!
<b>F01031</b>	<b>Отсутствие стробовых импульсов при ВЫКЛ в REMOTE</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ВЫКЛ3 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ДАТЧИК, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	При активном режиме "ВЫКЛ в REMOTE" в течение 3 сек. не было получено стробового импульса.
Помощь:	- Проверить подключение кабеля данных на последовательном интерфейсе управляющего модуля (CU) и панели управления. - Проверить кабель данных между управляющим модулем и панелью управления.
<b>A01032 (F)</b>	<b>АСХ: необходимо сохранить все параметры</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Были сохранены параметры одного единственного приводного объекта (r0971 = 1), хотя резервная копия всех параметров приводной системы еще отсутствует. Сохраненные специальные параметры объекта при следующем запуске не загружаются. Для успешного запуска необходимо наличие полной резервной копии всех параметров. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):

Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
Смотри также: r0971

**Помощь:** Сохранить все параметры (r0977 = 1 или "Копировать RAM в ROM").  
Смотри также: r0977

**Реакция при F:** Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

---

**F01033**      **Переключение единиц: недействительное значение исходного параметра**

**Значение сообщения:** параметр: %1

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** При переключении единиц в относительное представление необходимый исходный параметр не может быть равен 0.0.  
Значение ошибки (r0949, параметр):  
Исходный параметр, значение которого 0.0.  
Смотри также: r0349, r0505, r0595

**Помощь:** Установить значение исходного параметра отличным от 0.0.  
Смотри также: r0304, r0305, r0310, r0596, r2000, r2001, r2002, r2003, r2004

---

**F01034**      **Переключение единиц: расчет значений параметров после изменения исходного значения не удался**

**Значение сообщения:** параметр: %1

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Изменение исходного параметра приводит к тому, что для соответствующего параметра установленное значение в относительном представлении не может быть вычислено заново. Изменение было отклонено, были восстановлены первоначальные значения параметров.  
Значение ошибки (r0949, параметр):  
параметр, значение которого не могло быть вычислено заново.  
Смотри также: r0304, r0305, r0310, r0596, r2000, r2001, r2002, r2003, r2004

**Помощь:** Выбрать такое значение исходного параметра, чтобы соответствующий параметр мог бы быть вычислен в относительном представлении.  
Смотри также: r0304, r0305, r0310, r0596, r2000, r2001, r2002, r2003, r2004

---

**A01035 (F)**      **АСХ: резервная копия файлов параметров повреждена**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При запуске управляющего модуля не был найден полный блок данных из резервных копий файлов параметров. Последнее сохранение параметрирования не было выполнено полностью.  
Возможно, резервное копирование было прервано из-за отключения или извлечения карты памяти.  
Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
ddccbbaa шестн:  
aa = 01 шестн:  
Запуск был выполнен без резервного копирования данных. Привод находится в заводской установке.

aa = 02 шестн:

Был загружен последний доступный блок данных резервной копии. Необходимо проверить параметрирование. Рекомендуется выполнить повторную загрузку параметрирования.

dd, cc, bb:

Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

Смотри также: r0971, r0977

**Помощь:**

- Заново загрузить проект с помощью ПО для ввода в эксплуатацию.  
- Сохранить все параметры (r0977 = 1 или "Копировать RAM в ROM").  
Смотри также: r0977

Реакция при F:

Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование

СРАЗУ ЖЕ

при F:

**F01036 (A)**

**ACX: нет резервной копии файла параметров**

**Значение**

%1

**сообщения:**

**Объект**

Все объекты

**привода:**

**Реакции:**

Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

Infeed: НЕТ (ВЫКЛ2)

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

При загрузке параметрирования устройства не найдена резервная копия файла параметров PSxxxxuu.ACX для приводного объекта.

Значение ошибки (r0949, шест. интерпретация):

Байт 1: ууу в имени файла PSxxxxuu.ACX

ууу = 000 --> файл сохранения целостности

ууу = 001 ... 062 --> номер приводного объекта

ууу = 099 --> резервная копия файла параметров PROFIBUS

Байт 2, 3, 4:

только для диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

Если данные проекта были сохранены с помощью ПО для ввода в эксплуатацию, то снова выполнить загрузку для проекта. Выполнить сохранение с помощью функции "Копировать из RAM в ROM" или с r0977 = 1. Тем самым файлы параметров снова полностью записываются в энергонезависимую память. Если данные проекта не были сохранены, то необходим повторный первичный ввод в эксплуатацию.

Реакция при A:

никакой

Квиттирование

никакой

при A:

**F01038 (A)**

**ACX: загрузка резервной копии файла параметров не удалась**

**Значение**

%1

**сообщения:**

**Объект**

Все объекты

**привода:**

**Реакции:**

Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

Infeed: НЕТ (ВЫКЛ2)

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

При загрузке файлов PSxxxxuu.ACX или PTxxxxuu.ACX из энергозависимой памяти возникла ошибка.

Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):

Байт 1: ууу в имени файла PSxxxxuu.ACX

ууу = 000 --> файл сохранения целостности

ууу = 001 ... 062 --> номер приводного объекта

ууу = 099 --> резервная копия файла параметров PROFIBUS

Байт 2:

255: неправильный тип приводного объекта

254: не удалось сравнить топологии -> не удалось специфицировать тип приводного объекта

Причинами этого могут быть:

- Неправильный тип компонента в фактической топологии.

- Компонент отсутствует в фактической топологии.

- Компонент не активен.

Другие значения:  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
Байт 4, 3:  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**  
- Если данные проекта были сохранены с помощью ПО для ввода в эксплуатацию, то заново загрузить проект. Выполнить сохранение с помощью функции "Копировать RAM в ROM" или с r0977 = 1. Тем самым файлы параметров снова полностью записываются в энергонезависимую память.  
- Заменить карту памяти или управляющий модуль.  
По биту 2 = 255:  
- Исправить тип приводного объекта (см. r0107).

Реакция при A: никакой  
Квиттирование при A: никакой

---

**F01039 (A) ACX: запись файла сохранения параметров не удалась**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: HET (ВЫКЛ2)

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Запись как минимум одной резервной копии файла параметров PSxxxууу.\*\*\* в энергонезависимую память не удалась.  
- В директории /USER/SINAMICS/DATA/ минимум одна резервная копия файла параметров PSxxxууу.\*\*\* имеет атрибут файла "read only" и не может быть переписана.  
- Недостаточно свободного места в памяти.  
- Энергонезависимая память неисправна и запись в нее невозможна.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
dsba шестн.  
a = ууу в имени файла PSxxxууу.\*\*\*  
a = 000 --> файл сохранения целостности  
a = 001 ... 062 --> номер приводного объекта  
a = 070 --> FEPROM.BIN  
a = 080 --> DEL4BOOT.TXT  
a = 099 --> резервная копия файла параметров PROFIBUS  
a = xxx в имени файла PSxxxууу.\*\*\*  
b = 000 --> сохранение запущено с r0977 = 1 или r0971 = 1  
b = 010 --> сохранение запущено с r0977 = 10  
b = 011 --> сохранение запущено с r0977 = 11  
b = 012 --> сохранение запущено с r0977 = 12  
d, c:  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**  
- Проверить атрибут файлов (PSxxxууу.\*\*\*, CAxxxууу.\*\*\*, CCxxxууу.\*\*\*) и при необходимости изменить с "read only" на "writeable".  
- Проверить свободное место в энергонезависимой памяти. Для каждого имеющегося приводного объекта в системе необходимо около 80 кБ свободного места в памяти.  
- Заменить карту памяти или управляющий модуль.

Реакция при A: никакой  
Квиттирование при A: никакой

---

**F01040 Необходимо сохранение параметров и POWER ON**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** В\_INF, CU\_G130\_DP, CU\_G130\_PN, CU\_G150\_DP, CU\_G150\_PN, ENC, TB30, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, ХАБ

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** POWER ON

**Причина:** В приводной системе был изменен параметр, следствием чего является необходимость сохранения параметров и повторного запуска.

**Помощь:**

- Сохранить параметры (p0971 / p0977).
- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).

После этого:

- Выполнить выгрузку из приводного устройства (ПО для ввода в эксплуатацию).

---

**F01040      Необходимо сохранение параметров и POWER ON**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** POWER ON

**Причина:** В приводной системе был изменен параметр, делающий необходимым сохранение параметров и повторный запуск.

Примеры:

- p1810.2 (вобуляция частоты импульсов) и p1802 (ф-модуляция)
- p1750.5 (регулируемый режим PESH до f = 0 Гц с подачей ВЧ-сигнала)

**Помощь:**

- Сохранить параметры (p0971 / p0977).
- Выполнить POWER ON для всех компонентов (включить управляющий модуль вместе или после силовых частей).

При изменении p1750.5 или p1810.2 при ф-модуляции достаточно горячего пуска (p0009 = 30, p0976 = 3).

После этого:

- Выполнить выгрузку из приводного устройства (ПО для ввода в эксплуатацию).

---

**F01041      Необходимо сохранить параметры**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** При запуске на карте памяти были обнаружены неисправные или отсутствующие файлы.

Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):

- 1: не удается открыть исходный файл;
- 2: не удается прочитать исходный файл;
- 3: не удается создать целевую директорию;
- 4: не удается создать/открыть целевой файл;
- 5: не удается выполнить запись в целевой файл.

Прочие значения:

только для диагностики ошибок внутри компании Siemens.

**Помощь:**

- Сохранить параметры.
- Повторно загрузить конфигурацию в приводное устройство.
- Обновить Firmware.
- При необходимости заменить управляющий модуль (CU) и/или карту памяти.

---

**F01042      Ошибка параметра при загрузке конфигурации**

**Значение сообщения:** параметр: %1, индекс: %2, причина ошибки: %3

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** При загрузке конфигурации через ПО для ввода в эксплуатацию была обнаружена ошибка (к примеру, неправильное значение параметра).

В указанном параметре было определено превышение динамических границ, которые возможно зависят от других параметров.

Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):

scbbaaaa шестн.

aaaa = параметр

bb = индекс

сс = причина ошибки

0: недопустимый номер параметра.

1: значение параметра не может быть изменено.

2: превышение нижней или верхней границы значений.

3: ошибка субиндекса.

4: нет массива, нет субиндекса.

5: неправильный тип данных.

6: установка не разрешена (только сброс).

7: описательный элемент не может быть изменен.

9: описательные данные отсутствуют.

11: нет приоритета управления.

15: нет текстового массива.

17: задание не может быть выполнено из-за рабочего состояния.

20: недопустимое значение.

21: слишком длинный ответ.

22: недопустимый адрес параметра.

23: недопустимый формат.

24: не целостное количество значений.

25: объект привода не существует.

101: в настоящий момент деактивирован.

104: недопустимое значение.

107: доступ по записи для разрешенного регулятора запрещен.

108: неизвестная единица.

109: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Датчик (p0010 = 4).

110: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Двигатель (p0010 = 3).

111: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Силовая часть (p0010 = 2).

112: доступ по записи только при быстром вводе в эксплуатацию (p0010 = 1).

113: доступ по записи только при готовности (p0010 = 0).

114: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Reset параметров (p0010 = 30).

115: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Safety Integrated (p0010 = 95).

116: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Технологическое приложение/единицы (p0010 = 5).

117: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию (p0010 отличен от 0).

118: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Загрузка (p0010 = 29).

119: параметр не может быть записан в загрузке.

120: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Конфигурация базового привода (устройство: p0009 = 3).

121: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Определение типа привода (устройство: p0009 = 2).

122: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Конфигурация базового блока данных (устройство: p0009 = 4).

123: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Конфигурация устройств (устройство: p0009 = 1).

124: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Загрузка устройств (устройство: p0009 = 29).

125: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Reset параметров устройств (устройство: p0009 = 30).

126: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Устройство готово (устройство: p0009 = 0).

127: доступ по записи только в состоянии ввода в эксплуатацию Устройство (устройство: p0009 отличен от 0).

129: запись параметра в загрузке запрещена.

130: применение приоритета управления заблокировано через BI: p0806.

131: необходимое соединение BICO невозможно, так как выход BICO не выводит плавающего значения.

132: свободное соединение BICO заблокировано через r0922.

133: метод доступа не определен.

200: ниже действительных значений.

201: выше действительных значений.

202: доступ с базовой панели оператора (BOP) невозможен.

203: чтение с базовой панели оператора (BOP) невозможно.

204: доступ по записи запрещен.

**Помощь:** - ввести правильное значение в указанный параметр.  
 - определить параметр, ограничивающий пределы указанного параметра.

---

<b>F01043</b>	<b>Серьезная ошибка при загрузке конфигурации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При загрузке проекта через ПО для ввода в эксплуатацию была обнаружена серьезная ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: Изменение состояния устройств на загрузку устройств невозможно (приводной объект ВКЛ?).</li> <li>2: Неправильный номер приводного объекта.</li> <li>3: Повторное удаление уже удаленного приводного объекта.</li> <li>4: Удаление приводного объекта, уже заявленного для создания.</li> <li>5: Удаление не существующего приводного объекта.</li> <li>6: Создание не удаленного приводного объекта, который уже существовал.</li> <li>7: Повторное создание уже заявленного для создания приводного объекта.</li> <li>8: Макс. число создаваемых приводных объектов превышено.</li> <li>9: Ошибка при создании приводного объекта устройства.</li> <li>10: Ошибка при создании параметров заданной топологии (r9902 и r9903).</li> <li>11: Ошибка при создании приводного объекта (глобальный компонент).</li> <li>12: Ошибка при создании приводного объекта (компонент привода).</li> <li>13: Неизвестный приводной объект.</li> <li>14: Изменение состояния привода на Готовность к работе невозможно (r0947 и r0949).</li> <li>15: Изменение состояния привода на Загрузку привода невозможно.</li> <li>16: Изменение состояния устройства на Готовность к работе невозможно.</li> <li>17: Загрузка топологии невозможна. Проверить разводку компонентов с учетом сообщений.</li> <li>18: Повторная загрузка возможна только после восстановления заводских установок для приводного устройства.</li> <li>19: Слот для опционного модуля сконфигурирован многократно (к примеру, CAN и COMM BOARD).</li> <li>20: Противоречивая конфигурация (к примеру, сконфигурировано CAN для управляющего модуля, но не CAN для приводных объектов A_INF, SERVO или VECTOR).</li> <li>21: Ошибка при приеме загружаемых параметров.</li> <li>22: Внутренняя программная ошибка загрузки.</li> </ol> <p>Другие значения: только для внутренней диагностики ошибок Siemens.</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Использовать актуальную версию ПО для ввода в эксплуатацию.</li> <li>- Изменить проект Offline и осуществить повторную загрузку (к примеру, сравнить число приводных объектов, двигатель, датчик, силовую часть в проекте Offline и на приводе).</li> <li>- Изменить состояние привода (привод вращается или выведено сообщение?).</li> <li>- Учитывать другие выведенные сообщения и устранить их причину.</li> <li>- Загрузка из сохраненных прежде файлов (выключить/включить или r0976).</li> </ul>

---

<b>F01044</b>	<b>SU: ошибка описательных данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	При загрузке находящихся в энергонезависимой памяти описательных данных была обнаружена ошибка.
<b>Помощь:</b>	Заменить карту памяти или управляющий модуль.



<b>A01045</b>	<b>CU: недействительные данные конфигурации</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке находящихся в энергонезависимой памяти файлов параметров PSxxxуу.ACX, РТxxxуу.ACX, САxxxуу.ACX или ССxxxуу.ACX была обнаружена ошибка. Поэтому при определенных обстоятельствах некоторые из сохраненных в них значений параметров не смогут быть применены. См. здесь также r9406 до r9408. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- Проверить показанные в r9406 до r9408 параметры и при необходимости исправить их. - Восстановить заводскую установку (r0976 = 1) и заново загрузить проект в приводное устройство. После сохранения параметрирование в STARTER с помощью функции "Копировать RAM в ROM" или с r0977 = 1. При этом неправильные файлы параметров будут перезаписаны в энергонезависимой памяти и предупреждение исчезает.
<b>A01049</b>	<b>CU: запись в файл невозможна</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Запись в файл с защитой от записи невозможна (PSxxxxxx.acx). Задание записи было отменено. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер приводного объекта.
Помощь:	Проверить, установили ли файлы в энергонезависимой памяти в .../USER/SINAMICS/DATA/... атрибут "с защитой от записи". При необходимости снять атрибут и повторить процесс сохранения (к примеру, установить r0977 = 1).
<b>F01050</b>	<b>Карта памяти и устройство несовместимы</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Карта памяти и тип устройства несовместимы (к примеру, карта памяти для SINAMICS S вставлена в SINAMICS G).
Помощь:	- Вставить подходящую карту памяти. - Использовать подходящий управляющий модуль или силовую часть.
<b>F01054</b>	<b>CU: системная граница превышена</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Была обнаружена мин. одна перегрузка системы. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: Слишком высокая вычислительная нагрузка (r9976[1]). 5: Слишком высокая пиковая нагрузка (r9976[5]). Смотри также: r9976

**Помощь:** По значению ошибки = 1, 5:

- Снизить нагрузку на процессор приводного устройства (r9976[1] и r9976[5]) до уровня ниже 100 %.
- Проверить и при необходимости настроить время выборки (p0115, p0799, p4099).
- Деактивировать функциональные модули.
- Деактивировать приводные объекты.
- Удалить приводные объекты из заданной топологии.
- Соблюдать правила топологии DRIVE-CLiQ и при необходимости изменить топологию DRIVE-CLiQ.

При использовании Drive Control Chart (DCC) или свободных функциональных блоков (FBLOCKS) действует:

- Нагрузка на процессор отдельных динамических групп на приводном объекте может быть считана в r21005 (DCC) и r20005 (FBLOCKS).
- При необходимости изменить согласование динамической группы (p21000, p20000) таким образом, чтобы время выборки увеличилось (r21001, r20001).
- При необходимости сократить число циклически вычисляемых блоков (DCC) или функциональных блоков (FBLOCKS).

---

**F01055 CU: внутренняя ошибка (SYNO порта и приложения различны)**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Все приложения, работающие со Slave на одном порту, должны быть производными от одного такта SYNO. Первое приложение, регистрация которого соединяет Slave с портом, определяет и базовый для порта такт SYNO.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ID метода.  
Указание: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** Свяжитесь с "горячей линией".

---

**F01056 CU: внутренняя ошибка (такту группы параметров уже присвоено другое значение)**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Запрошенная группа параметров (IREG, NREG, ...) уже используется в другом такте.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ID метода.  
Указание: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** Свяжитесь с "горячей линией".

---

**F01057 CU: внутренняя ошибка (разный тип DRIVE-CLiQ для Slave)**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Запрошенный тип DRIVE-CLiQ (hps\_ps, hps\_enc, ...) был задан по разному для одного и того же Slave-компонента.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ID метода.  
Указание: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

Помощь: Связаться с "горячей линией".

---

**F01058 CU: внутренняя ошибка (Slave отсутствует в топологии)**

Значение сообщения: %1

Объект привода: B\_INF, TM150, VECTOR\_G

Реакции: НЕТ

Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ

Причина: Запрошенный Slave-компонент отсутствует в топологии.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
ID метода.  
Указание:  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

Помощь: Связаться с "горячей линией".

---

**F01059 CU: внутренняя ошибка (порт не существует)**

Значение сообщения: %1

Объект привода: B\_INF, TM150, VECTOR\_G

Реакции: НЕТ

Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ

Причина: Порт-объект, согласованный по топологии с запрошенным Slave-компонентом, не существует.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
ID метода.  
Указание:  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

Помощь: Связаться с "горячей линией".

---

**F01060 CU: внутренняя ошибка (группа параметров отсутствует)**

Значение сообщения: %1

Объект привода: B\_INF, TM150, VECTOR\_G

Реакции: НЕТ

Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ

Причина: Запрошенная группа параметров (IREG, NREG, ...) не предлагается этим типом Slave.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
ID метода.  
Указание:  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

Помощь: Связаться с "горячей линией".

---

**F01061 CU: внутренняя ошибка (приложение неизвестно)**

Значение сообщения: %1

Объект привода: B\_INF, TM150, VECTOR\_G

Реакции: НЕТ

Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ

Причина: Приложение, не зарегистрированное на TSM, предприняло попытку регистрации с registerSlaves().  
Причиной может быть неудача регистрации на TSM или неправильная последовательность регистрации.  
Всегда сначала необходимо зарегистрироваться на TSM, прежде чем можно будет использовать registerSlaves().  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
ID метода.

Указание:  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
Помощь: Связаться с "горячей линией".

---

**F01063 CU: внутренняя ошибка (PDM)**  
 Значение сообщения: %1  
 Объект привода: B\_INF, TM150, VECTOR\_G  
 Реакции: НЕТ  
 Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ  
 Причина: Возникла внутренняя программная ошибка.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ID метода.  
 Указание:  
 Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
 Помощь: Связаться с "горячей линией".

---

**A01064 (F) CU: внутренняя ошибка (CRC)**  
 Значение сообщения: -  
 Объект привода: Все объекты  
 Реакции: никакой  
 Квиттирование: никакой  
 Причина: Ошибка CRC в программной памяти управляющего модуля  
 Помощь: - выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
 - обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.  
 - связаться с "горячей линией".  
 Реакция при F: Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП2)  
 Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

**F01068 CU: память данных переполнение памяти**  
 Значение сообщения: %1  
 Объект привода: Все объекты  
 Реакции: ВЫКЛ2  
 Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ  
 Причина: Слишком высокая загруженность области памяти данных.  
 Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
 Бит 0 = 1: быстрой памяти данных 1 недостаточно.  
 Бит 1 = 1: быстрой памяти данных 2 недостаточно.  
 Бит 2 = 1: быстрой памяти данных 3 недостаточно.  
 Бит 3 = 1: быстрой памяти данных 4 недостаточно.  
 Помощь: - Деактивировать функциональный модуль.  
 - Деактивировать приводной объект.  
 - Удалить приводной объект из заданной топологии.

---

**A01069 Несовместимость резервной копии параметров и устройства**  
 Значение сообщения: -  
 Объект привода: Все объекты  
 Реакции: никакой  
 Квиттирование: никакой

<b>Причина:</b>	Резервная копия параметров на карте памяти и приводное устройство не сочетаются. Выполняется запуск модуля с заводскими установками. Пример: Устройства А и В несовместимы, и карта памяти с резервной копией параметров для устройства А вставляется в устройство В.
<b>Помощь:</b>	- Вставить карту памяти с совместимой резервной копией параметров и выполнить POWER ON. - Вставить карту памяти без резервной копии параметров и выполнить POWER ON. - Выполнить резервное копирование параметров (p0977 = 1).

---

<b>F01070</b>	<b>Выполняется загрузка проекта/микропрограммного обеспечения на карте памяти</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Апгрейд (загрузка проекта/микропрограммного обеспечения) был запущен на карте памяти. При наличии этой ошибки выполняется соответствующее обновление с проверками на достоверность и консистентность. После, в зависимости от командной опции, инициируется новый запуск (сброс) управляющего модуля. Осторожно: При выполнении апгрейда и наличии этой ошибки нельзя выключать управляющий модуль. Прерывание процесса может привести к повреждению файловой системы на карте памяти. После этого карта памяти становится не пригодной для дальнейшего использования и требуется ее ремонт.
<b>Помощь:</b>	Не требуется. Эта ошибка исчезает автоматически по завершении апгрейда.

---

<b>A01099</b>	<b>Выход из окна допуска для синхронизации времени.</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Выход из установленного окна допуска для синхронизации времени через Master. Смотри также: r3109
<b>Помощь:</b>	Выбрать более короткий интервал ресинхронизации, чтобы погрешность синхронизации между Master и приводной системой не выходила за пределы окна допуска. Смотри также: r3108

---

<b>A01100</b>	<b>SU: карта памяти удалена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Карта памяти (энергонезависимая память) была удалена при работе. Внимание! Запрещено удалять или вставлять карту памяти под напряжением.
<b>Помощь:</b>	- Выключить приводную систему. - Снова вставить удаленную и подходящую для установки карту памяти. - Снова включить приводную систему.

<b>F01105 (A)</b>	<b>CU: недостаточно памяти</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	ВЫКЛ1
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	На этом управляющем модуле сконфигурировано слишком много функций, блоков данных или приводов (к примеру, слишком много приводов, функциональных модулей, блоков данных, приложений ОА, блоков и т.п.). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- изменить конфигурацию на этом управляющем модуле (к примеру, меньше приводов, функциональных модулей, блоков данных, приложений ОА, блоков и т.п.). - использовать дополнительное устройство управления.
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой
<b>F01106</b>	<b>CU: недостаточно памяти</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Недостаточно свободной памяти.
Помощь:	Не требуются.
<b>F01107</b>	<b>CU: сохранение в энергонезависимую память не удалось</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Не удалось выполнить сохранение в энергонезависимую память. - Энергонезависимая память неисправна. - Недостаточно места в энергонезависимой памяти. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- Повторить сохранение. - Заменить карту памяти или управляющий модуль.
<b>F01110</b>	<b>CU: более одной SINAMICS G на устройстве управления</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	С устройством управления используется более одной силовой части типа SINAMICS G. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер второго привода с силовой частью типа SINAMICS G.
Помощь:	Разрешено использовать только один привод типа SINAMICS G.

---

**F01111 Смешанный режим приводных устройств недопустим**  
Значение сообщения: %1  
Объект привода: Все объекты  
Реакции: НЕТ  
Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ  
Причина: В управляющем модуле (CU) неправильно работают различные приводные устройства:  
- SINAMICS S совместно с SINAMICS G  
- SINAMICS S совместно с SINAMICS S Value или Combi  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Номер первого приводного объекта с отличающимся типом силовой части.  
Помощь: Использовать на одном устройстве управления только силовые устройства одного типа приводов.

---

**F01112 CU: недопустимая силовая часть**  
Значение сообщения: %1  
Объект привода: Все объекты  
Реакции: НЕТ  
Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ  
Причина: Подключенная силовая часть не может использоваться вместе с этим устройством управления.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
1: Силовая часть не поддерживается (к примеру, PM240).  
2: Силовая часть DC/AC на CU310 не разрешена.  
3: Силовая часть (S120M) не разрешена для векторного управления.  
Помощь: Заменить неразрешенную числовую часть на разрешенный компонент.

---

**F01120 (A) Инициализация клемм не удалась**  
Значение сообщения: %1  
Объект привода: Все объекты  
Реакции: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)  
Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
Причина: При инициализации функций клемм возникла внутренняя программная ошибка.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
Помощь:  
- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
- обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.  
- связаться с "горячей линией".  
- заменить управляющий модуль.  
Реакция при А: никакой  
Квиттирование при А: никакой

---

**F01122 (A) Слишком высокая частота на входе измерительного щупа**  
Значение сообщения: %1  
Объект привода: Все объекты  
Реакции: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)  
Квиттирование: СРАЗУ ЖЕ  
Причина: Частота импульсов на входе измерительного щупа слишком высокая.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
1: DI/DO 9 (X122.8)  
2: DI/DO 10 (X122.10)

4: DI/DO 11 (X122.11)  
 8: DI/DO 13 (X132.8)  
 16: DI/DO 14 (X132.10)  
 32: DI/DO 15 (X132.11)  
 64: DI/DO 8 (X122.7)  
 128: DI/DO 12 (X132.7)

**Помощь:** Уменьшить частоту импульсов на входе измерительного щупа  
**Реакция при А:** никакой  
**Квиттирование при А:** никакой

---

**F01150 CU: количество экземпляров одного типа приводного объекта превышено**

**Значение сообщения:** Тип приводного объекта: %1, число разрешенное: %2, число актуальное: %3

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Макс. допустимое число экземпляров одного типа приводного объекта было превышено.  
 Тип приводного объекта:  
 Тип приводного объекта (r0107), на котором макс. допустимое число экземпляров было превышено.  
 Разрешенное число:  
 Макс. допустимое число экземпляров для этого типа приводного объекта.  
 Актуальное число:  
 Актуальное число экземпляров для этого типа приводного объекта.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 ddccbbaa шестн: aa = тип приводного объекта, bb = разрешенное число, cc = актуальное число, dd = не имеет значения

**Помощь:**  
 - отключить устройство.  
 - соответственно ограничить кол-во экземпляров одного типа приводного объекта посредством сокращения вставленных компонентов.  
 - заново осуществить ввод в эксплуатацию.

---

**F01151 CU: число приводных объектов одной категории превышено**

**Значение сообщения:** Категория приводного объекта: %1, число разрешенное: %2, число актуальное: %3

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Макс. допустимое число приводных объектов одной категории было превышено.  
 Категория приводных объектов:  
 Категория приводных объектов, в которой макс. допустимое число приводных объектов было превышено.  
 Разрешенное число:  
 Макс. допустимое число для этой категории приводных объектов.  
 Актуальное число:  
 Актуальное число для этой категории приводных объектов.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 ddccbbaa шестн: aa = категория приводных объектов, bb = разрешенное число, cc = актуальное число, dd = не имеет значения

**Помощь:**  
 - Отключить устройство.  
 - Соответственно ограничить число приводных объектов указанной категории через извлечение вставленных компонентов.  
 - Заново выполнить ввод в эксплуатацию.



<b>F01200</b>	<b>CU: внутренняя программная ошибка управления разделением времени</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Возникла ошибка в управлении разделением времени. Возможно, имеет место недопустимая установка времени выборки. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): 998: ОА (например, DCC) занимает слишком много слотов. 999: Основная система занимает слишком много слотов. Возможно, было установлено слишком много различных времен выборки. Прочие значения: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- проверить установку времени выборки (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511). - связаться с "горячей линией".
<b>F01205</b>	<b>CU: переполнение разделения времени</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Времени вычисления недостаточно для существующей топологии. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- уменьшить кол-во приводов. - увеличить время выборки.
<b>F01221</b>	<b>CU: слишком маленький базовый такт</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Регулятор/контроль не может выдерживать свой предусмотренный такт. Рабочий цикл для регулятора/контроля слишком длинный для предусмотренного такта, или оставшегося в системе времени вычисления недостаточно для регулятора/контроля. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	Увеличить базовый такт коммуникации DRIVE-CLiQ. Смотри также: p0112
<b>F01222</b>	<b>CU: слишком маленький базовый такт (отсутствует время вычисления для коммуникации)</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Отвечающий требованиям интервал времени не определен. Правильная работа порта невозможна, т.к. переменный циклический такт не может быть выдержан. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ID метода. Указание: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	Связаться с "горячей линией".

<b>A01223</b>	<b>CU: несогласованность времени выборки</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>При изменении времени выборки (p0115[0], p0799 или p4099) была установлена несогласованность между тактами.</p> <p>Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: значение меньше минимального.</li> <li>2: значение больше максимального.</li> <li>3: значение не является кратным от 1.25 мкс.</li> <li>4: значение не подходит для режима тактовой синхронизации PROFIBUS.</li> <li>5: значение не является кратным от 125 мкс.</li> <li>6: значение не является кратным от 250 мкс.</li> <li>7: значение не является кратным от 375 мкс.</li> <li>8: значение не является кратным от 400 мкс.</li> <li>10: нарушено специальное ограничение приводного объекта.</li> <li>20: для SERVO с временем выборки 62.5 мкс было распознано более двух приводных объектов или один отличный от типа SERVO приводной объект на той же линии DRIVE-CLiQ (допускается макс. два приводных объекта типа SERVO).</li> <li>21: значение не является кратным времени выборки регулятора тока имеющегося в системе сервопривода или векторного привода (к примеру, для TB30 учитывать значения всех индексов).</li> <li>30: значение меньше 31.25 мкс.</li> <li>31: значение меньше 62.5 мкс (31.25 мкс не поддерживается для SMC10, SMC30, SMI10 и двухдвигательного модуля).</li> <li>32: значение меньше 125 мкс.</li> <li>33: значение меньше 250 мкс.</li> <li>40: на линии DRIVE-CLiQ были распознаны участники, наибольший общий делитель времени выборки которых меньше 125 мкс. Кроме этого, ни один из участников не имеет времени выборки меньше 125 мкс.</li> <li>41: на линии DRIVE-CLiQ в качестве участника было распознано устройство с шасси. Кроме этого, наибольший общий делитель времени выборки всех находящихся на линии участников меньше 250 мкс.</li> <li>42: на линии DRIVE-CLiQ в качестве участника был распознан активный модуль питания. Кроме этого, наибольший общий делитель времени выборки всех находящихся на линии участников меньше 125 мкс.</li> <li>43: на линии DRIVE-CLiQ в качестве участника был распознан модуль измерения напряжения (VSM). Кроме этого, наибольший общий делитель времени выборки всех находящихся на линии участников отличается от времени выборки регулятора тока приводного объекта VSM.</li> <li>44: наибольший общий делитель времени выборки всех находящихся на линии DRIVE-CLiQ компонентов не идентичен для всех компонентов этого приводного объекта (к примеру, компоненты находятся на разных линиях DRIVE-CLiQ, на которых создаются разные по размеру общие делители).</li> <li>45: на линии DRIVE-CLiQ в качестве участника было обнаружено параллельное устройство формата "шасси". Кроме этого наибольший общий делитель времен выборки всех находящихся на линии участников меньше, чем 162.5 мкс или 187.5 мкс (при 2- или 3-кратном параллельном включении) .</li> <li>46: на линии DRIVE-CLiQ был обнаружен участник, время выборки которого не является кратным наименьшему времени выборки на этой линии.</li> <li>52: на линии DRIVE-CLiQ были распознаны участники, наибольший общий делитель времени выборки которых меньше 31.25 мкс.</li> <li>54: на линии DRIVE-CLiQ были распознаны участники, наибольший общий делитель времени выборки которых меньше 62.5 мкс.</li> <li>56: на линии DRIVE-CLiQ были распознаны участники, наибольший общий делитель времени выборки которых меньше 125 мкс.</li> <li>58: на линии DRIVE-CLiQ были распознаны участники, наибольший общий делитель времени выборки которых меньше 250 мкс.</li> </ol>

99: определена выходящая за рамки приводного объекта несогласованность.  
 116: рекомендованный такт в r0116[0...1].  
 Общее указание:  
 Учитывать правила топологии при подключении DRIVE-CLiQ (см. соответствующую документацию).  
 При автоматических вычислениях могут быть изменены и параметры времени выборки.  
 Пример для большого общего делителя: 125 мкс, 125 мкс, 62.5 мкс --> 62.5 мкс

**Помощь:**  
 - проверить кабели DRIVE-CLiQ.  
 - установить правильное время выборки.  
 Смотри также: r0115, r0799, r4099

---

#### **A01224 CU: несогласованная частота импульсов**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При изменении минимальной частоты импульсов (r0113) была установлена несогласованность между частотами импульсов.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 1: значение меньше минимального.  
 2: значение больше максимального.  
 3: результирующее время выборки не является кратным от 1.25 мкс.  
 4: значение не подходит для режима тактовой синхронизации PROFIBUS.  
 10: нарушено специальное ограничение приводного объекта.  
 99: установлена выходящая за рамки приводного объекта несогласованность.  
 116: рекомендованный такт в r0116[0...1].

**Помощь:** Установить правильную частоту импульсов.  
 Смотри также: r0113

---

#### **F01250 CU: ошибка данных CU-EEPROM Read-Only**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** HET (ВЫКЛ2)

**Квиттирование:** POWER ON

**Причина:** Ошибка при чтении данных Read-Only EEPROM на устройстве управления.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**  
 - выполнить POWER ON.  
 - заменить устройство управления

---

#### **A01251 CU: ошибка данных CU-EEPROM Read-Write**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Ошибка при чтении данных Read-Write EEPROM на устройстве управления.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** Для значения предупреждения r2124 < 256:  
 - выполнить POWER ON.  
 - заменить устройство управления.  
 Для значения предупреждения r2124 >= 256:  
 - у приводного объекта с этим предупреждением стереть память неполадок (r0952 = 0).

- в качестве альтернативы стереть память неполадок всех приводных объектов (p2147 = 1).
- заменить устройство управления.

<b>F01255</b>	<b>CU: ошибка данных EEPROM Read-Only опционной платы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Ошибка при чтении данных Read-Only EEPROM на опционной плате. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- выполнить POWER ON. - заменить устройство управления
<b>A01256</b>	<b>CU: ошибка данных EEPROM Read-Write опционной платы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Ошибка при чтении данных Read-Write EEPROM на опционной плате. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- выполнить POWER ON. - заменить устройство управления
<b>F01303</b>	<b>Компонент DRIVE-CLiQ не поддерживает требуемой функции</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Запрошенная управляющим модулем функция не поддерживается компонентом DRIVE-CLiQ. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: Компонент не поддерживает деактивации. 101: Модуль двигателя не поддерживает внутреннего короткого замыкания якоря. 102: Модуль двигателя не поддерживает деактивации. 201: Модуль датчика не поддерживает инверсии фактического значения (p0410.0 = 1) при использовании датчика Холла (p0404.6 = 1) для коммутации. 202: Модуль датчика не поддерживает парковки/отмены парковки. 203: Модуль датчика не поддерживает деактивации. 204: Микропрограммное обеспечение этого терминального модуля 15 (TM15) не поддерживает использования TM15DI/DO. 205: Модуль датчика не поддерживает выбранной обработки температуры (r0458). 206: Микропрограммное обеспечение этого терминального модуля TM41/TM31/TM15 устарело. Для безотказной работы обязательно обновить микропрограммное обеспечение. 207: Силовая часть с этой аппаратной версий не поддерживает работу с напряжением питающей сети устройств ниже 380 В. 208: Модуль датчика не поддерживает отключения коммутации с нулевой меткой (через p0430.23). 211: Модуль датчика не поддерживает датчики с одной дорожкой. (r0459.10) 212: Модуль датчика не поддерживает датчики LVDT (p4677.0). 213: Модуль датчика не поддерживает тип характеристики (p4662).
<b>Помощь:</b>	Обновить микропрограммное обеспечение затронутого компонента DRIVE-CLiQ. По значению ошибки = 205: Проверить и при необходимости согласовать параметры p0600 или p0601.

По значению ошибки = 207:  
Заменить силовую часть или при необходимости установить более высокое напряжение питающей сети устройств (p0210).  
По значению ошибки = 208:  
Проверить и при необходимости сбросить параметр p0430.23.

---

<b>A01304 (F)</b>	<b>Не актуальная версия микропрограммного обеспечения компонента DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	В энергонезависимой памяти находится более новая версия микропрограммного обеспечения, чем на подключенном компоненте DRIVE-CLiQ. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер соответствующего компонента DRIVE-CLiQ.
<b>Помощь:</b>	Обновить микропрограммное обеспечение (p7828, p7829 или ПО для ввода в эксплуатацию).
<b>Реакция при F:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование при F:</b>	CPАЗУ ЖЕ

---

<b>F01305</b>	<b>Топология: нет номера компонента</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Номер компонента из топологии не был спараметрирован (p0121 (для силовой части, см. p0107), p0131 (для приводов Servo/Vektor, см. p0107), p0141, p0151, p0161). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер блока данных. Указание: Ошибка возникает и тогда, когда были сконфигурированы датчики скорости (p0187 ... p0189), но номера компонентов для них не существуют. В этом случае значение ошибки содержит номер блока данных привода плюс 100 * номер датчика (к примеру, 3хх, если для третьего датчика (p0189) в p0141 не введен номер компонента). Смотри также: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189
<b>Помощь:</b>	Ввести следующий номер компонента или удалить компонент и заново запустить ввод в эксплуатацию. Смотри также: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

---

<b>A01306</b>	<b>Выполняется обновление микропрограммного обеспечения для компонента DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Активно обновление микропрограммного обеспечения мин. одного компонента DRIVE-CLiQ. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер компонента DRIVE-CLiQ.
<b>Помощь:</b>	Не требуется. Это предупреждение исчезает автоматически после завершения обновления микропрограммного обеспечения.

<b>A01314</b>	<b>Топология: компонент не должен присутствовать</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер соединения: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Для компонента установлено "деактивирован и отсутствует", а этот компонент все же имеется в топологии. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): ddccbbaa шестн.: aa =: номер компонента bb =: класс компонента cc =: номер соединения Указание: Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.
<b>Помощь:</b>	- Удалить соответствующий компонент. - Изменить установку "деактивирован и отсутствует". Указание: ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --> Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения). Смотри также: p0105, p0125, p0145, p0155
<b>A01315</b>	<b>Приводный объект не готов к работе</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Для соответствующего активного приводного объекта отсутствует мин. один активированный компонент. Указание: Все другие активные и работоспособные приводные объекты могут находиться в состоянии "RUN".
<b>Помощь:</b>	Предупреждение автоматически исчезает при следующих действиях: - деактивация соответствующего приводного объекта (p0105 = 0). - деактивация соответствующего компонента (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0). - снова вставить соответствующий компонент. Смотри также: p0105, p0125, p0145, p0155
<b>A01316</b>	<b>Приводный объект не активен и снова готов к работе</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Если при добавлении компонента заданной топологии не активный не готовый к работе приводный объект снова становится готовым к работе. Соответствующий параметр компонента в этом случае стоит на "активировать" (p0125, p0145, p0155, p0165). Указание: Это единственное сообщение, индицируемое для деактивированного приводного объекта.
<b>Помощь:</b>	Предупреждение автоматически исчезает при следующих действиях: - активировать соответствующий приводный объект (p0105 = 1). - снова удалить соответствующий компонент. Смотри также: p0105

---

<b>A01317 (N)</b>	<b>Деактивированный компонент снова присутствует</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Если компонент заданной топологии добавляется при активном приводном объекте и соответствующий параметр компонента стоит на "деактивировать" (p0125, p0145, p0155, p0165). Указание: Это единственное сообщение, индицируемое для деактивированного компонента.
Помощь:	Предупреждение автоматически исчезает при следующих действиях: - активировать соответствующий компонент (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1). - снова удалить соответствующий компонент. Смотри также: p0125, p0145, p0155
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A01318</b>	<b>ВІСО: имеются деактивированные соединения</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Это предупреждение выводится в следующих случаях: - Не активный/не готовый к работе приводной объект снова активен/готов к работе. - Список параметров ВІ/СІ не пустой (r9498[0...29], r9499[0...29]). - Сохраненные в списке параметров ВІ/СІ соединения ВІСО были действительно изменены (r9498[0...29], r9499[0...29]).
Помощь:	Сбросить предупреждение: - установить r9496 = 1 или 2. или - снова деактивировать приводной объект

---

<b>A01319</b>	<b>Вставленный компонент не инициализирован</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, ENC, TB30, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G, XAB
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Минимум для одного подключенного компонента требуется инициализация. Это возможно только при активном записании импульсов на всех приводных объектах.
Помощь:	Активировать запись импульсов для всех приводных объектов.

---

<b>A01320</b>	<b>Топология: номер приводного объекта отсутствует в конфигурации</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В p0978 отсутствует номер приводного объекта. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): индекс p0101, под которым может быть определен отсутствующий номер приводного объекта.

**Помощь:** Установить r0009 = 1 и изменить r0978:  
 Правила:  
 - r0978 должен содержать все номера приводных объектов (r0101).  
 - номера приводных объектов не должны повторяться.  
 - через ввод 0 приводные объекты с PZD разделяются с таковыми без.  
 - разрешено 2 подсписка. После второго 0 все значения должны быть 0.  
 - пустые номера приводных объектов (255) разрешены только в первом подсписке.

---

**A01321 Топология: номер приводного объекта отсутствует в конфигурации**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** r0978 содержит несуществующий номер приводного объекта.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 индекс r0978, под которым может быть определен номер приводного объекта.  
**Помощь:** Установить r0009 = 1 и изменить r0978:  
 Правила:  
 - r0978 должен содержать все номера приводных объектов (r0101).  
 - номера приводных объектов не должны повторяться.  
 - через ввод 0 приводные объекты с PZD разделяются с таковыми без.  
 - разрешено 2 подсписка. После второго 0 все значения должны быть 0.  
 - пустые номера приводных объектов (255) разрешены только в первом подсписке.

---

**A01322 Топология: номер приводного объекта встречается в конфигурации два раза**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** В r0978 номер приводного объекта встречается более одного раза.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 индекс r0978, под которым находится соответствующий номер приводного объекта.  
**Помощь:** Установить параметр r0009 = 1 и изменить r0978:  
 Правила:  
 - r0978 должен содержать все номера приводных объектов (r0101).  
 - Номера приводных объектов не должны повторяться.  
 - Через ввод 0 приводные объекты с PZD разделяются с таковыми без.  
 - Разрешено 2 подсписка. После второго 0 все значения должны быть 0.  
 - Пустые номера приводных объектов (255) разрешены только в первом подсписке.

---

**A01323 Топология: создано более двух подсписков**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** В r0978 подсписки встречаются более двух раз. После второго 0 должны быть все 0.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 индекс r0978, под которым находится запрещенное значение.  
**Помощь:** Установить r0009 = 1 и изменить r0978:  
 Правила:  
 - r0978 должен содержать все номера приводных объектов (r0101).  
 - номера приводных объектов не должны повторяться.



- через ввод 0 приводные объекты с PZD разделяются с таковыми без.
- разрешено 2 подсписка. После второго 0 все значения должны быть 0.
- пустые номера приводных объектов (255) разрешены только в первом подсписке.

<b>A01324</b>	<b>Топология: пустой номер приводного объекта создан неправильно</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	В р0978 пустые номера приводных объектов (255) разрешены только в первом подсписке. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): индекс р0978, под которым находится запрещенное значение.
<b>Помощь:</b>	Установить р0009 = 1 и изменить р0978: Правила: - р0978 должен содержать все номера приводных объектов (р0101). - номера приводных объектов не должны повторяться. - через ввод 0 приводные объекты с PZD разделяются с таковыми без. - разрешено 2 подсписка. После второго 0 все значения должны быть 0. - пустые номера приводных объектов (255) разрешены только в первом подсписке.
<b>F01325</b>	<b>Топология: номер компонента не содержится в заданной топологии</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Сконфигурированный в параметре (к примеру, р0121, р0131,...) компонент отсутствует в заданной топологии. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Сконфигурированный номер компонента, отсутствующий в заданной топологии.
<b>Помощь:</b>	Восстановить целостность топологии и конфигурации DO.
<b>A01330</b>	<b>Топология: быстрый ввод в эксплуатацию невозможен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, доп. информация: %2, пред. номер компонента: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Быстрый ввод в эксплуатацию невозможен. Существующая фактическая топология не отвечает необходимым требованиям. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): ссссbbaa шестн.: сссс = предварительный номер компонента, bb = доп. информация, aa = причина ошибки aa = 01 шестн. = 1 дес.: В компоненте обнаружены недопустимые соединения. - bb = 01 шестн. = 1 дес.: в модуле двигателя обнаружено более одного двигателя с DRIVE-CLiQ. - bb = 02 шестн. = 2 дес.: в двигателе с DRIVE-CLiQ кабель DRIVE-CLiQ не подключен к модулю двигателя. aa = 02 шестн. = 2 дес.: В топологии содержится слишком много компонентов одного типа. - bb = 01 шестн. = 1 дес.: имеется несколько главных управляющих модулей (CU). - bb = 02 шестн. = 2 дес.: имеется более 1 устройства питания (8 при параллельном соединении). - bb = 03 шестн. = 3 дес.: имеется более 10 модулей двигателя (8 при параллельном соединении). - bb = 04 шестн. = 4 дес.: имеется более 9 датчиков. - bb = 05 шестн. = 5 дес.: имеется более 8 терминальных модулей. - bb = 07 шестн. = 7 дес.: неизвестный тип компонента. - bb = 08 шестн. = 8 дес.: имеется более 6 Drive-Slave. - bb = 09 шестн. = 9 дес.: подключение Drive-Slave не разрешено. - bb = 0a шестн. = 10 дес.: отсутствует Drive-Master.

- bb = 0b шестн. = 11 дес.: имеется несколько двигателей с DRIVE-CLiQ при параллельном включении.
  - bb = 0c шестн. = 12 дес.: при параллельном включении имеются различные силовые части.
  - csss: не используется.
  - aa = 03 шестн. = 3 дес.:  
К розетке DRIVE-CLiQ управляющего модуля (CU) подключено более 16 компонентов.
  - bb = 0, 1, 2, 3 свидетельствует, например, об обнаружении в розетке DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.
  - csss: не используется.
  - aa = 04 шестн. = 4 дес.:  
Количество последовательно подключенных компонентов превышает 125.
  - bb: не используется.
  - csss = предварительный номер первого найденного и приведшего к ошибке компонента.
  - aa = 05 шестн. = 5 дес.:  
Компонент недопустим для SERVO.
  - bb = 01 шестн. = 1 дес.: имеется SINAMICS G.
  - bb = 02 шестн. = 2 дес.: имеются шасси.
  - csss = предварительный номер первого найденного и приведшего к ошибке компонента.
  - aa = 06 шестн. = 6 дес.:  
В компоненте найдены недопустимые данные EEPROM. Они должны быть исправлены перед следующим запуском.
  - bb = 01 шестн. = 1 дес.: номер заказа (MLFB) смененной силовой части содержит указатель места заполнения. Указатели места заполнения (\*) должны заменяться правильными символами.
  - csss = предварительный номер компонента с недопустимыми данными EEPROM.
  - aa = 07 шестн. = 7 дес.:  
Фактическая топология содержит недопустимую комбинацию компонентов.
  - bb = 01 шестн. = 1 дес.: активный модуль питания (ALM) и модуль питания Basic (BLM).
  - bb = 02 шестн. = 2 дес.: активный модуль питания (ALM) и модуль питания Smart (SLM).
  - bb = 03 шестн. = 3 дес.: управление SIMOTION (например, SIMOTION D445) и компонент SINUMERIK (например, NX15).
  - bb = 04 шестн. = 4 дес.: управление SINUMERIK (например, SINUMERIK 730.net) и компонент SIMOTION (например, CX32).
  - csss: не используется.
- Примечание.  
Тип и номер подключения описаны в F01375.  
Смотри также: r0097, r0098, r0099
- Помощь:**
- Согласовать фактическую топологию с допустимыми требованиями.
  - Осуществить ввод в эксплуатацию с помощью ПО для ввода в эксплуатацию.
  - Для двигателей с DRIVE-CLiQ подключить силовой кабель и кабель DRIVE-CLiQ к одному модулю двигателя (одновигательный модуль: DRIVE-CLiQ к X202, двухдвигательный модуль: DRIVE-CLiQ двигателя 1 (X1) к X202, двигателя 2 (X2) к X203).
- В соответствии с aa = 06 шестн. = 6 дес. и bb = 01 шестн. = 1 дес.:  
Исправить номер заказа при вводе в эксплуатацию с помощью ПО для ввода в эксплуатацию.  
Смотри также: r0097, r0098, r0099

<b>A01331</b>	<b>Топология: как минимум один компонент не согласован с приводным объектом</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Как минимум один компонент не согласован с приводным объектом. - при вводе в эксплуатацию компонент не был автоматически согласован с приводным объектом. - параметры для блоков данных установлены неправильно. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер не согласованного компонента.
<b>Помощь:</b>	Согласовать этот компонент с приводным объектом. Проверить параметры для блоков данных. Примеры: - силовая часть (r0121). - двигатель (r0131, r0186).

- интерфейс датчика (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- датчик (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- терминальный модуль (p0151).
- опционная плата (p0161).

<b>F01340</b>	<b>Топология: слишком много компонентов на одной линии</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента или номер соединения: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Для установленного такта коммуникации слишком много компонентов DRIVE-CLiQ подключено на одной линии управляющего модуля. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): хуу шестн: х = причина ошибки, уу = номер компоненты или соединения. 1уу: Такта коммуникации соединения DRIVE-CLiQ на управляющем модуле недостаточно для всех передач чтения. 2уу: Такта коммуникации соединения DRIVE-CLiQ на управляющем модуле недостаточно для всех передач записи. 3уу: Циклическая коммуникация полностью загружена. 4уу: Цикл DRIVE-CLiQ начинается перед самым ранним завершением приложения. Дополнительное время запаздывания регулирования является неизбежным. Возможны ошибки стробовых импульсов. Условия для работы с временем выборки регулятора тока в 31.25 мкс не соблюдены. 5уу: Внутреннее переполнение буфера полезных данных соединения DRIVE-CLiQ. 6уу: Внутреннее переполнение буфера принимаемых данных соединения DRIVE-CLiQ. 7уу: Внутреннее переполнение буфера отправляемых данных соединения DRIVE-CLiQ. 8уу: Комбинация тактов компонентов друг с другом невозможна. 900: Наименьшее общее кратное тактов в системе слишком велико для определения. 901: Наименьшее общее кратное тактов в системе не может быть создано аппаратным обеспечением.
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>- Проверить подключение DRIVE-CLiQ.</li><li>- Уменьшить число компонентов затронутой линии DRIVE-CLiQ и распределить их на другие розетки DRIVE-CLiQ управляющего модуля. Тем самым коммуникация равномерно распределяется на несколько ветвей. По значению ошибки = 1уу - 4уу дополнительно:<ul style="list-style-type: none"><li>- Увеличить время выборки (p0112, p0115, p4099). Для DCC или FBLOCKS при необходимости изменить согласование динамической группы (p21000, p20000) таким образом, чтобы время выборки было увеличено (r21001, r20001).</li><li>- Проверить и при необходимости сократить число циклически вычисляемых блоков (DCC) или функциональных блоков (FBLOCKS).</li><li>- Сократить функциональные модули (r0108).</li><li>- Восстановить условия для работы с временем выборки регулятора тока в 31.25 мкс (использовать на линии DRIVE-CLiQ с этим временем выборки только модуль двигателя и модуль датчика и только допущенный модуль датчика (к примеру, SMC20, на последнем месте заказного номера 3)).</li><li>- Для NX подключить соответствующий модуль датчика для возможно имеющейся второй измерительной системы к свободной розетке DRIVE-CLiQ NX.</li></ul></li><li>По значению ошибки = 8уу дополнительно:<ul style="list-style-type: none"><li>- Проверить установки тактов (p0112, p0115, p4099). Такт на одной линии DRIVE-CLiQ должны быть точными кратными друг другу. Тактом на одной линии считаются все такты всех приводных объектов в в.н. параметрах, имеющих компоненты в затронутой линии.</li></ul></li><li>По значению ошибки = 9уу дополнительно:</li></ul>

- Проверить установки тактов (r0112, r0115, r4099). Чем меньше разница в числовом значении двух тактов, тем большей будет наименьшее общее кратное. Такое поведение сказывается тем сильнее, чем больше числовые значения тактов.

<b>F01341</b>	<b>Топология: мкс. число компонентов DRIVE-CLiQ превышено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	В фактической топологии определяется слишком много компонентов DRIVE-CLiQ. Указание: Разрешение импульсов отменяется и блокируется.
<b>Помощь:</b>	- Проверить подключение DRIVE-CLiQ. - Сократить число компонентов затронутой линии DRIVE-CLiQ, чтобы выдержать макс. количественную основу.
<b>F01354</b>	<b>Топология: недопустимый компонент фактической топологии</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, номер компонента: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Фактическая топология показывает наличие минимум одного неразрешенного компонента. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уухх шестн.: уу = номер компонента, хх = причина. хх = 1: компонент не разрешен на этом устройстве управления. хх = 2: недопустимая комбинация компонента с другими компонентами. Указание: разрешение импульсов не допускается.
<b>Помощь:</b>	Удалить недопустимые компоненты и перезапустить систему.
<b>F01355</b>	<b>Топология: фактическая топология изменена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Заданная топология устройств (r0099) не соответствует фактической топологии устройств (r0098). Ошибка возникает только в том случае, когда ввод в эксплуатацию топологии был осуществлен автоматически через внутриприборный механизм, а не с помощью ПО для ввода в эксплуатацию. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens. Смотри также: r0098, r0099
<b>Помощь:</b>	При отсутствии ошибок в самой идентификации топологии на выбор предоставляются следующие вспомогательные меры. Если ввод в эксплуатацию еще не завершен: - Выполните автоматический ввод в эксплуатацию (исходя из r0009 = 1). Общая информация: Установите r0099 = r0098, установите r0009 = 0; если имеется модуль двигателя, это приведет к автоматической генерации сервоприводов (r0107). Генерация сервоприводов: установите r0097 = 1, установите r0009 = 0. Генерация векторных приводов: установите r0097 = 2, установите r0009 = 0. Генерация векторных приводов с параллельным соединением: установите r0097 = 12, установите r0009 = 0. Для настройки конфигураций в r0108 перед установкой r0009 = 0 изначально можно установить r0009 = 2 и изменить r0108. Индекс соответствует приводному объекту (r0107).

Если ввод в эксплуатацию уже завершен:

- Восстановите исходные соединения и повторно подключите питание к управляющему модулю.
- Восстановите заводскую установку для всего устройства (всех приводов) и повторно включите автоматический ввод в эксплуатацию.
- Измените параметрирование устройства с учетом соединений (только с помощью ПО для ввода в эксплуатацию).

Внимание:

Топологические изменения, ведущие к генерации данной ошибки, не могут быть приняты устройством автоматически. Они должны быть переданы с помощью ПО для ввода в эксплуатацию и путем загрузки параметра. Автоматическая функция устройства позволяет использовать лишь постоянную топологию. Изменение топологии приведет к отмене всех прежних настроек параметрирования и их замене заводскими параметрами.

Смотри также: r0098

<b>F01356</b>	<b>Топология: имеется неисправный компонент DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	Причина ошибки: %1, номер компонента: %2, номер соединения: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Фактическая топология имеет как минимум один неисправный компонент DRIVE-CLiQ. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): zzyyxx шестн.: zz = номер соединения компонента, к которому подключен неисправный компонент zz = номер компонента, к которому подключен неисправный компонент xx = причина ошибки xx = 1: компонент не разрешен на этом управляющем модуле. xx = 2: компонент с нарушением коммуникации. Указание: Разрешение импульсов отменяется и не допускается.
<b>Помощь:</b>	Заменить неисправный компонент и перезапустить систему.
<b>F01357</b>	<b>Топология: обнаружено два управляющих модуля на линии DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, номер соединения: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	В фактической топологии 2 управляющих модуля соединены друг с другом по DRIVE-CLiQ. Это не разрешено. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): yyxx шестн.: yy = номер соединения управляющего модуля, к которому подключен второй управляющий модуль yy = номер компонента управляющего модуля, к которому подключен второй управляющий модуль Указание: Разрешение импульсов отменяется и блокируется.
<b>Помощь:</b>	- Удалить второй управляющий модуль и перезапустить систему. - Заменить у компонента DRIVE-CLiQ Extension гибридный кабель (IN/OUT).
<b>A01358</b>	<b>Топология: окончание линии отсутствует</b>
<b>Значение сообщения:</b>	CU номер соединения: %1, номер компонента: %2, номер соединения: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	Как минимум одна линия с децентрализованными приводами не завершена. На последнем участнике на линии должен быть установлен штекер с защелкой. Тем самым обеспечивается степень защиты децентрализованных приводов. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): zzyuux шестн: zz = номер соединения децентрализованного привода с отсутствующим штекером с защелкой yy = номер компонента xx = CU номер соединения
<b>Помощь:</b>	Установить штекер с защелкой на последний децентрализованный привод.

<b>F01360</b>	<b>Топология: недопустимая фактическая топология</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, пред. номер компонента: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Определенная фактическая топология запрещена. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ssccbbaa шестн.: ssss = предварительный номер компонента, aa = причина ошибки aa = 01 шестн. = 1 дес.: На управляющем модуле было обнаружено слишком много компонентов. Макс. допустимое число компонентов 199. aa = 02 шестн. = 2 дес.: Тип одного из компонентов неизвестен. aa = 03 шестн. = 3 дес.: Комбинация из ALM и BLM не разрешена. aa = 04 шестн. = 4 дес.: Комбинация из ALM и SLM не разрешена. aa = 05 шестн. = 5 дес.: Комбинация из BLM и SLM не разрешена. aa = 06 шестн. = 6 дес.: CX32 был подключен к разрешенному управляющему модулю не напрямую. aa = 07 шестн. = 7 дес.: NX10 или NX15 был подключен к разрешенному управляющему модулю не напрямую. aa = 08 шестн. = 8 дес.: Компонент был подключен к управляющему модулю, не разрешенному для этой цели. aa = 09 шестн. = 9 dez: Компонент был подключен к управляющему модулю с устаревшим микропрограммным обеспечением. aa = 0A шестн. = 10 дес.: Обнаружено слишком много компонентов определенного типа. aa = 0B шестн. = 11 дес.: На отдельной линии обнаружено слишком много компонентов определенного типа. Указание: Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По причине ошибки = 1: Изменить конфигурацию. Подключить к управляющему модулю менее 199 компонентов. По причине ошибки = 2: Удалить компоненты неизвестного типа. По причине ошибки = 3, 4, 5: Создать действующую комбинацию. По причине ошибки = 6, 7: Подключить модуль расширения напрямую к разрешенному управляющему модулю. По причине ошибки = 8: Удалить компонент или использовать допустимый компонент. По причине ошибки = 9: Обновить микропрограммное обеспечение управляющего модуля до новой версии. По причине ошибки = 10, 11: Уменьшить количество компонентов.</p>

---

<b>A01361</b>	<b>Топология: фактическая топология содержит компоненты SINUMERIK и SIMOTION</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Обнаруженная фактическая топология содержит компоненты SINUMERIK и SIMOTION. Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): ddccbbaa шестн.: cc = причина ошибки, bb = класс компонента фактической топологии, aa = номер компонента cc = 01 шестн. = 1 дес.: NX10 или NX15 подключен к системе управления SIMOTION. cc = 02 шестн. = 2 дес.: CX32 подключен к СЧПУ SINUMERIK.
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 1: Заменить все NX10 или NX15 на CX32. По значению предупреждения = 2: Заменить все CX32 на NX10 или на NX15.

---

<b>A01362</b>	<b>Топология: правило топологии не соблюдено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Как минимум одно правило топологии для SINAMICS S120 Combi не было соблюдено. При ошибке запуск приводной системы останавливается и регулятор не разрешается. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Значение предупреждения указывает нарушенное правило. 1: S120 Combi может быть соединен только через розетку DRIVE-CLiQ X200 с X100 NCU. 2: К розетке DRIVE-CLiQ X101 NCU через X200 может быть подключен только однодвигательный модуль (SMM) или двухдвигательный модуль (DMM). 3: К розетке DRIVE-CLiQ X102 NCU через X500 может быть подключен только терминальный модуль 54F (TM54F) или хаб DRIVE-CLiQ. 4: К розеткам DRIVE-CLiQ X201 до X203 (3 оси) или X204 (4 оси) S120 Combi могут быть подключены только модули датчиков. 5: К розетке DRIVE-CLiQ X205 (при 3 осях X204 отсутствует) может быть подключен только модуль датчика типа SMC20 или SME20. 6: В случае однодвигательного модуля в качестве первой дополнительной оси, может быть подключен только еще один однодвигательный модуль (через X200 к X201 прежнего однодвигательного модуля). 7: К соответствующей розетке DRIVE-CLiQ X202 возможно имеющегося однодвигательного модуля могут подключаться только модули датчиков. 8: При втором однодвигательном модуле или двухдвигательном модуле подключение к X201 запрещено. 9: В случае двухдвигательного модуля в качестве дополнительных осей к X202 и X203 могут подключаться только модули датчиков. 10: Если сконфигурирован терминальный модуль 54F (TM54F), возможно подключение только хаба DRIVE-CLiQ (DMC20, DME20) через розетку DRIVE-CLiQ X500 с X501 модуля TM54F. 11: У хаба DRIVE-CLiQ к X501 до X505 могут подключаться только модули датчиков шкафного типа (SMC) и внешние модули датчиков (SME). 12: Для осей расширения могут использоваться только определенные модули двигателей. 13: У S120 Combi с 3 осями при хабе DRIVE-CLiQ подключение к X503 запрещено.
<b>Помощь:</b>	Обработать значение ошибки и придерживаться соответствующего правила топологии.

<b>F01375</b>	<b>Топология: двойное соединение фактической топологии между двумя компонентами</b>
<b>Значение сообщения:</b>	пред. номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер соединения: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При определении фактической топологии было найдено кольцевое соединение. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ccbbaaaa шестн.: cc = номер соединения bb = класс компонента aaaa = первоначальный номер содержащегося в кольце компонента Класс компонента: 1: управляющий модуль (CU). 2: модуль двигателя. 3: линейный модуль. 4: модуль датчика (SM). 5: модуль измерения напряжения (VSM). 6: терминальный модуль (TM). 7: модуль DRIVE-CLiQ Hub. 8: расширение контроллера 32 (CX32, NX10, NX15). 9: модуль фильтра 49: компоненты DRIVE-CLiQ (не перечисленные компоненты). 50: слот опций (например, терминальная плата 30). 60: датчик (например, EnDat). 70: двигатель с DRIVE-CLiQ. Тип компонента: Точное обозначение внутри класса компонентов (например, "SMC20"). Номер соединения: Начинающийся с нуля сквозной номер соответствующего соединения или розетки (например, соединение DRIVE-CLiQ X100 на управляющем модуле (CU) имеет номер соединения 0).
<b>Помощь:</b>	Выгрузить значение ошибки и удалить указанное соединение. Указание: ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --> Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).
<b>F01380</b>	<b>Топология: неисправная EEPROM фактической топологии</b>
<b>Значение сообщения:</b>	пред. номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	При определении фактической топологии был найден компонент с неисправной EEPROM. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): bbbbaaaa шестн.: aaaa = первоначальный номер неисправного компонента.
<b>Помощь:</b>	Выгрузить значение ошибки и удалить неисправный компонент.
<b>A01381</b>	<b>Топология: смещение силовой части при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой



<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии была определена смещенная к заданной топологии силовая часть.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

---

<b>A01382</b>	<b>Топология: смещение модуля датчика при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии был определен смещенный к заданной топологии модуль датчика.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент.          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

---

<b>A01383</b>	<b>Топология: смещение терминального модуля при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии был определен смещенный к заданной топологии терминальный модуль.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент.          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

---

<b>A01384</b>	<b>Топология: сравнение, модуль DRIVE-CLiQ Hub смещен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии был определен смещенный к заданной топологии модуль DRIVE-CLiQ Hub.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент.          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

---

<b>A01385</b>	<b>Топология: смещение CX32 при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии была определена смещенная к заданной топологии Controller Extension 32 (CX32).          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент.          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

---

<b>A01386</b>	<b>Топология: смещение компонента DRIVE-CLiQ при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии был определен смещенный к заданной топологии компонент DRIVE-CLiQ.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент.          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

---

<b>A01387</b>	<b>Топология: смещение компонента Option Slot при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии был определен смещенный к заданной топологии компонент Option Slot.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент.          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

---

<b>A01388</b>	<b>Топология: смещение датчика EnDat при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии был определен смещенный к заданной топологии датчик EnDat.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент.          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

---

<b>A01389</b>	<b>Топология: смещение двигателя с DRIVE-CLiQ при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер компонента: %3, номер соединения: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии был определен смещенный к заданной топологии двигатель с DRIVE-CLiQ.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          dd = номер соединения          cc = номер компонента          bb = класс компонента          aa = номер смещенного компонента в заданной топологии          Примечание.          В dd, cc и bb описывается соединение в фактической топологии, на котором был определен смещенный компонент.          Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Отменить изменение топологии через переключение кабелей DRIVE-CLiQ.          - ПО для ввода в эксплуатацию: перейти в Online, выполнить выгрузку приводного устройства, выполнить в Offline согласование топологии и загрузить измененный проект.          - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

<b>A01416</b>	<b>Топология: дополнительный компонент в фактической топологии при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер соединения: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий в фактической топологии был определен не указанный в заданной топологии компонент.          Значение предупреждения содержит номер компонента и номер соединения компонента, с которым соединен дополнительный компонент.          Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.:          cc = номер соединения          bb = класс дополнительного компонента          aa = номер компонента          Примечание.          - Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.          - Компоненты, соединенные с этими дополнительными компонентами, не готовы к работе.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Согласование топологий:          - Удалить дополнительный компонент в фактической топологии.          - Загрузить совпадающую с фактической топологией заданную топологию (ПО для ввода в эксплуатацию).          Указание:          ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --&gt; Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).</p>

<b>A01420</b>	<b>Топология: различие компонента при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента зад.: %2, класс компонента фкт.: %3, причина ошибки: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>При сравнении топологий были определены различия в компоненте между фактической и заданной топологиями. Существуют различия в электронном шильдике.          Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):          ddcbbbaa шестн.: aa = номер компонента, bb = класс компонента заданной топологии, cc = класс компонента фактической топологии, dd = причина ошибки</p>

dd = 01 шестн. = 1 дес.:  
 Различные типы компонентов.  
 dd = 02 шестн. = 2 дес.:  
 Различные заказные номера.  
 dd = 03 шестн. = 3 дес.:  
 Различные изготовители.  
 dd = 04 шестн. = 4 дес.:  
 На многокомпонентном Slave переключено соединение (например, двухдвигательный модуль), повреждены данные EEPROM в электронном шильдике или только часть многокомпонентного Slave установлена на "деактивировано и отсутствует".  
 dd = 05 шестн. = 5 дес.:  
 CX32 заменен на NX10 или NX15.  
 dd = 06 шестн. = 6 дес.:  
 NX10 или NX15 заменен на CX32.  
 Примечание.  
 Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.  
 Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.

**Помощь:**  
 Согласование топологий:  
 - Сравнить разводку компонентов в ПО для ввода в эксплуатацию с аппаратной структурой приводного устройства и нивелировать различия.  
 - Спараметрировать сравнение топологий всех компонентов (p9906).  
 - Спараметрировать сравнение топологий одного компонента (p9907, p9908).  
 Указание:  
 ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --> Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).

**A01421**

**Топология: различные компоненты при сравнении**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, класс компонента зад.: %2, класс компонента фкт.: %3, причина ошибки: %4

**Объект привода:**

V\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

При сравнении топологий были определены различия в компоненте между фактической и заданной топологиями. Существуют различия в классе, типе компонента или количестве соединений.  
 Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
 ddccbbbaa шестн.: aa = номер компонента, bb = класс компонента заданной топологии, cc = класс компонента фактической топологии, dd = причина ошибки  
 dd = 01 шестн. = 1 дес.:  
 Различные классы компонентов.  
 dd = 02 шестн. = 2 дес.:  
 Различные типы компонентов.  
 dd = 03 шестн. = 3 дес.:  
 Различные номера заказов.  
 dd = 04 шестн. = 4 дес.:  
 Различное количество соединений.  
 Примечание.  
 Класс компонента, тип компонента и номер соединения описаны в F01375.  
 Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.

**Помощь:**  
 Сравнить разводку компонентов в ПО для ввода в эксплуатацию с аппаратной структурой приводного устройства и нивелировать различия.  
 Указание:  
 ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --> Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).

<b>A01425</b>	<b>Топология: различные серийные номера компонента при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, различия: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий были определены различия в компоненте между фактической и заданной топологиями. Существуют различия в серийном номере. Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): ddccbbaa шестн.: сс = количество различий bb = класс компонента aa = номер компонента Примечание. Класс компонента и номер соединения описаны в F01375. Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.
<b>Помощь:</b>	Согласование топологий: - Переключить фактическую топологию согласно заданной топологии. - Загрузить совпадающую с фактической топологией заданную топологию (ПО для ввода в эксплуатацию). По байту сс: сс = 1 --> возможность квитирования через r9904 или r9905. сс > 1 --> возможность квитирования через r9905 и возможность деактивации через r9906 или r9907/p9908. Указание: ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --> Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения). Смотри также: r9904, r9905, r9906, r9907, r9908

<b>A01428</b>	<b>Топология: другое соединение компонента при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер соединения1: %3, номер соединения2: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий были определены различия в компоненте между фактической и заданной топологиями. Компонент был подключен к другому соединению. В коде предупреждения описываются различные соединения компонента. Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): ddccbbaa шестн.: dd = номер соединения в заданной топологии сс = номер соединения в фактической топологии bb = класс компонента aa = номер компонента Примечание. Класс компонента и номер соединения описаны в F01375. Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.
<b>Помощь:</b>	Согласование топологий: - Переключить фактическую топологию согласно заданной топологии. - Загрузить совпадающую с фактической топологией заданную топологию (ПО для ввода в эксплуатацию). - Автоматически устранить топологическую ошибку (p9904). Указание: ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --> Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения). Смотри также: r9904

<b>A01429</b>	<b>Топология: другое соединение более чем одного компонента при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер соединения1: %3, номер соединения2: %4
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий были определены различия в нескольких компонентах между фактической и заданной топологиями. Компонент был подключен к другому соединению. В коде предупреждения описываются различные соединения компонента. Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): ddccbbaa шестн.: dd = номер соединения в заданной топологии сс = номер соединения в фактической топологии bb = класс компонента aa = номер компонента Примечание. Класс компонента и номер соединения описаны в F01375. Запуск приводной системы останавливается. В этом состоянии регулятор не может быть разрешен.
<b>Помощь:</b>	Согласование топологий: - Переключить фактическую топологию согласно заданной топологии; - Загрузить совпадающую с фактической топологией заданную топологию (ПО для ввода в эксплуатацию). Примечание. Внутрипрограммное поведение двухдвигательного модуля соответствует двум отдельным участкам DRIVE-CLiQ. Переключение двухдвигательного модуля может привести к увеличению различий в фактической топологии. В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).
<b>F01451</b>	<b>Топология: недействительная заданная топология</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	В заданной топологии обнаружена ошибка. Заданная топология недействительна. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ссccbbaa шестн.: сссс = неверный индекс, bb = номер компонента, aa = причина ошибки aa = 1В шестн. = 27 дес.: ошибка не определена. aa = 1С шестн. = 28 дес.: недопустимое значение. aa = 1D шестн. = 29 дес.: неверный идентификатор. aa = 1E шестн. = 30 дес.: неверная длина идентификатора. aa = 1F шестн. = 31 дес.: осталось недостаточно индексов. aa = 20 шестн. = 32 дес.: компонент не соединен с управляющим модулем (CU).
<b>Помощь:</b>	Осуществить повторную загрузку заданной топологии с помощью ПО для ввода в эксплуатацию.
<b>F01470</b>	<b>Топология: заданная топология определено кольцевое соединение</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер соединения: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При записи заданной топологии было определено кольцевое соединение. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ddccbbaa шестн.: сс = номер соединения



bb = класс компонента  
 aa = номер входящего в кольцо компонента  
 Примечание.  
 Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.

**Помощь:** Выгрузить значение ошибки и удалить одно из указанных соединений.  
 После выполнения повторную загрузку заданной топологии с помощью ПО для ввода в эксплуатацию.  
 Указание:  
 ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --> Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).

---

**F01475 Топология: двойное соединение между двумя компонентами заданной топологии**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, класс компонента: %2, номер соединения1: %3, номер соединения2: %4

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** При записи заданной топологии было определено двойное соединение между двумя компонентами.  
 Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 ddcbbbaa шестн.:  
 dd = номер соединения 2 двойного соединения  
 cc = номер соединения 1 двойного соединения  
 bb = класс компонента  
 aa = номер одного из компонентов с двойным соединением

Примечание.  
 Класс компонента и номер соединения описаны в F01375.

**Помощь:** Считать значение ошибки и удалить одно из указанных соединений.  
 После выполнения повторную загрузку заданной топологии с помощью ПО для ввода в эксплуатацию.  
 Указание:  
 ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях предлагает в "Топология --> Вид топологии" улучшенную диагностику (к примеру, сравнение заданного/фактического значения).

---

**A01481 Топология: силовая часть отсутствует в фактической топологии при сравнении**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При сравнении топологий в заданной топологии была определена отсутствующая в фактической топологии силовая часть.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 номер дополнительного заданного компонента.

**Помощь:** - Удалить относящийся к силовой части привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство.  
 - Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить.  
 - Проверить кабели DRIVE-CLiQ на предмет обрыва и проблем с контактом.  
 - Проверить напряжение питания 24 В.  
 - Проверить работоспособность силовой части.  
 Указание:  
 В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).

<b>A01482</b>	<b>Топология: модуль датчика отсутствует в топологии при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий в заданной топологии был определен отсутствующий в фактической топологии модуль датчика. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер дополнительного заданного компонента.
<b>Помощь:</b>	- Переконфигурировать относящийся к модулю датчика привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию (конфигурация датчика) и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Удалить относящийся к модулю датчика привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить. - Проверить кабели DRIVE-CLiQ на предмет обрыва и проблем с контактом. - Проверить напряжение питания 24 В. - Проверить работоспособность модуля датчика. Указание: В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).
<b>A01483</b>	<b>Топология: терминальный модуль отсутствует в фактической топологии при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий в заданной топологии был определен отсутствующий в фактической топологии терминальный модуль. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер дополнительного заданного компонента.
<b>Помощь:</b>	- Удалить терминальный модуль в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить. - Проверить кабели DRIVE-CLiQ на предмет обрыва и проблем с контактом. - Проверить напряжение питания 24 В. - Проверить работоспособность терминального модуля. Указание: В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).
<b>A01484</b>	<b>Топология: сравнение, модуль DRIVE-CLiQ Hub в фактической топологии отсутствует</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий в заданной топологии был определен отсутствующий в фактической топологии модуль DRIVE-CLiQ Hub. Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер дополнительно заданного компонента.

**Помощь:**

- Удалить модуль DRIVE-CLiQ Hub в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство.
- Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить.
- Проверить кабели DRIVE-CLiQ на предмет обрыва и проблем с контактом.
- Проверить напряжение питания 24 В.
- Проверить работоспособность хаба DRIVE-CLiQ.

Указание:  
В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).

---

**A01485 Топология: CX32 отсутствует в фактической топологии при сравнении**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При сравнении топологий в заданной топологии был определен отсутствующий в фактической топологии Controller Extension 32 (CX32) .

Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
номер дополнительного заданного компонента.

**Помощь:**

- Удалить CX32/NX в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство.
- Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить.
- Проверить кабели DRIVE-CLiQ на предмет обрыва и проблем с контактом.
- Проверить напряжение питания 24 В.
- Проверить работоспособность CX32/NX.

Указание:  
В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).

---

**A01486 Топология: компонент DRIVE-CLiQ отсутствует в фактической топологии при сравнении**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При сравнении топологий в заданной топологии был определен отсутствующий в фактической топологии компонент DRIVE-CLiQ.

Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
номер дополнительного заданного компонента.

**Помощь:**

- Удалить относящийся к этому компоненту привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство.
- Переконфигурировать относящийся к этому компоненту привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство.
- Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить.
- Проверить кабели DRIVE-CLiQ на предмет обрыва и проблем с контактом.
- Проверить напряжение питания 24 В.
- Проверить работоспособность компонентов.

Указание:  
В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).

<b>A01487</b>	<b>Топология: компонент Option Slot отсутствует в фактической топологии при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий в заданной топологии был определен отсутствующий в фактической топологии модуль Option Slot . Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер дополнительного заданного компонента.
<b>Помощь:</b>	- Удалить опциональную плату в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Переконфигурировать приводное устройство в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить. - Проверить работоспособность опциональной платы. Указание: В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).
<b>A01488</b>	<b>Топология: датчик EnDat отсутствует в фактической топологии при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий в заданной топологии был определен отсутствующий в фактической топологии датчик EnDat. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер дополнительного заданного компонента.
<b>Помощь:</b>	- Переконфигурировать относящийся к датчику привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию (конфигурация датчика) и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Удалить относящийся к датчику привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить. Указание: В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).
<b>A01489</b>	<b>Топология: двигатель с DRIVE-CLiQ отсутствует в фактической топологии при сравнении</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При сравнении топологий в заданной топологии был определен отсутствующий в фактической топологии двигатель с DRIVE-CLiQ. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер дополнительного заданного компонента.
<b>Помощь:</b>	- Переконфигурировать относящийся к этому двигателю привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Удалить относящийся к этому двигателю привод в проекте ПО для ввода в эксплуатацию и загрузить новую конфигурацию в приводное устройство. - Проверить соответствие фактической топологии заданной топологии и при необходимости переключить.

- Проверить кабели DRIVE-CLiQ на предмет обрыва и проблем с контактом.
- Проверить работоспособность двигателя.

Указание:

В ПО для ввода в эксплуатацию в некоторых случаях в "Топология --> Вид топологии" предлагается улучшенная диагностика (например, сравнение заданного/фактического значения).

<b>F01505 (A)</b>	<b>BICO: соединение не может быть установлено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Была установлена телеграмма PROFIdrive (p0922). Содержащееся в телеграмме соединение при этом не может быть создано. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): получатель параметра, который должен быть изменен.
<b>Помощь:</b>	Установить другое соединение.
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F01506 (A)</b>	<b>BICO: не стандартная телеграмма</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Стандартная телеграмма в p0922 не соблюдается и поэтому устанавливается p0922 = 999. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): параметр BICO, для которого не удалась попытка записи.
<b>Помощь:</b>	Повторное установить необходимую стандартную телеграмму (p0922).
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>A01507 (F, N)</b>	<b>BICO: имеются соединения с не активными объектами</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Имеется соединения BICO с не активным/не готовым к работе приводным объектом. Соответствующие параметры BI/CI перечисляются в r9498. Соответствующие параметры BO/CO перечисляются в r9499. В r9491 и r9492 деактивированного приводного объекта индицируется список соединений BICO с другими приводными объектами. Указание: Запись в r9498 и r9499 осуществляется только при установке r9495 отличной от 0. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Количество найденных соединений BICO с неактивными приводными объектами.
<b>Помощь:</b>	- Централизованно установить все открытые соединения BICO с помощью r9495 = 2 на заводскую установку. - Снова активировать/сделать готовым к работе не готовый к работе приводный объект (снова вставить или активация компонентов).

Реакция при F:	Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DCTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A01508</b>	<b>BICO: превышение соединений с неактивными объектами</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Макс. число соединений BICO (получатели сигнала) при деактивации приводного объекта было превышено. При деактивации приводного объекта все соединения BICO (получатели сигнала) перечисляются в следующих параметрах: - r9498[0...29]: перечень затронутых параметров BI/CI. - r9499[0...29]: перечень соответствующих параметров BO/CO.
Помощь:	Предупреждение исчезает автоматически, как только в r9498[29] и r9499[29] не внесено соединения BICO (значение = 0). Внимание: При повторной активации приводного объекта проверить и при необходимости восстановить все соединения BICO.

---

<b>F01510</b>	<b>BICO: источник сигнала не Float</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Необходимый выход соединителя имеет неправильный тип данных. Это соединение не выполняется. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра, на который должно быть осуществлено соединение (выход соединителя).
Помощь:	Подключить этот вход соединителя к выходу соединителя с типом данных Float.

---

<b>F01511 (A)</b>	<b>BICO: соединение с различным нормированием</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Требуемое соединение BICO было установлено. Тем не менее, между выходом BICO и входом BICO выполняется преобразование на основе исходных значений. - Нормализованные единицы выхода BICO и входа BICO отличаются. - Сообщение только при соединении внутри приводного объекта. Пример. Нормализованной единицей выхода BICO является напряжение, а входа BICO - ток. Таким образом, между выходом BICO и входом BICO рассчитывается фактор p2002/p2001. p2002: содержит исходное значение для тока p2001: содержит исходное значение для напряжения. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра входа BICO (получатель сигнала).
Помощь:	Не требуются.

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**F01512            ВICO: нет нормирования**  
**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**           Все объекты  
**Реакции:**                    Vector: ВЫКЛ2  
                                  Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)  
**Квиттирование:**       POWER ON  
**Причина:**                Была предпринята попытка вычисления переводного коэффициента для отсутствующего нормирования. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): единица (к примеру, согласно SPEED), для которой была предпринята попытка вычисления коэффициента.  
**Помощь:**                 Создать нормирование или проверить значение передачи.

---

**F01513 (A)       ВICO: соединение DO с перекрытием с различным нормированием**  
**Значение сообщения:**       параметр: %1  
**Объект привода:**           Все объекты  
**Реакции:**                    НЕТ  
**Квиттирование:**       CРАЗУ ЖЕ  
**Причина:**                Требуемое соединение ВICO было установлено. Тем не менее, между выходом ВICO и входом ВICO выполняется преобразование на основе исходных значений. Осуществляется соединение различных приводных объектов, и нормализованные единицы выхода ВICO и входа ВICO отличаются. Или же нормализованные единицы одинаковы, но различаются исходные значения.  
Пример 1:  
Нормализованной единицей выхода ВICO является напряжение, а входа ВICO - ток, выход ВICO и вход ВICO находятся на разных приводных объектах. Таким образом, между выходом ВICO и входом ВICO применяется фактор p2002/p2001.  
p2002: содержит исходное значение для тока  
p2001: содержит исходное значение для напряжения.  
Пример 2:  
Выход ВICO с нормализованной единицей "напряжение" в приводном объекте 1 (DO1), вход ВICO с нормализованной единицей "напряжение" в приводном объекте 2 (DO2). Исходные величины для напряжения (p2001) обоих приводных объектов имеют различные значения. Т.е. между выходом ВICO и входом ВICO применяется коэффициент p2001(DO1)/p2001(DO2).  
p2001: содержит исходное значение для напряжения приводного объекта 1, 2  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Номер параметра входа ВICO (получатель сигнала).  
**Помощь:**                 Не требуются.  
Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**A01514 (F)       ВICO: ошибка записи при повторном соединении**  
**Значение сообщения:**       параметр: %1  
**Объект привода:**           Все объекты  
**Реакции:**                    никакой  
**Квиттирование:**       никакой  
**Причина:**                В процессе повторного соединения (к примеру, при запуске или загрузке, но возможно и при обычной работе) параметр не был записан.

Пример:

При записи на вход BICO в формате двойного слова (DWORD) во втором индексе произошло наложение областей памяти (к примеру, р8861). В этом случае параметр сбрасывается на заводскую установку. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Номер параметра входа BICO (получатель сигнала).

**Помощь:** Не требуются.  
**Реакция при F:** НЕТ  
**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

---

**F01515 (A) BICO: запись параметров не разрешена, так как активен приоритет управления**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:** НЕТ  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** При изменении числа CDS или при копировании из CDS активен приоритет управления.  
**Помощь:** При необходимости вернуть приоритет управления и повторить процесс.  
**Реакция при A:** никакой  
**Квиттирование при A:** никакой

---

**A01590 (F) Привод: интервал ТО двигателя истек**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 дес.  
**Объект привода:** B\_INF, ENC, TB30, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G, ХАБ  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Установленный для этого двигателя интервал ТО был достигнут.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
номер блока данных двигателя.  
Смотри также: р0650, р0651  
**Помощь:** Осуществить ТО и заново установить интервал ТО (р0651).  
**Реакция при F:** НЕТ  
**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

---

**F01600 SI CU: запущен STOP A**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:** Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на управляющем модуле (CU) обнаружила ошибку и запустила STOP A (запрет импульсов через Safety-цепь отключения управляющего модуля).  
- Принудительная динамизация Safety-цепи отключения управляющего модуля не удалась.  
- Реакция на ошибку F01611 (неисправность в канале контроля).  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
0: требование останова от модуля двигателя.  
1005: импульсы запрещены, хотя STO не выбран и нет внутреннего STOP A.  
1010: импульсы разрешены, хотя выбран STO и имеет место внутренний STOP A.  
1015: разное квитирование безопасного запрета импульсов у включенных параллельно модулей двигателей.  
9999: реакция на ошибку F01611.



**Помощь:**

- включить и снова выключить безопасно отключенный момент.
- заменить соответствующий модуль двигателя.

По значению ошибки = 9999:

- осуществить диагностику при наличии ошибки F01611.

Указание:

CU: устройство управления  
 MM: модуль двигателя  
 SI: Safety Integrated  
 STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

<b>F01611</b>	<b>SI CU: неисправность в канале контроля</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на управляющем модуле (CU) обнаружила ошибку при перекрестном сравнении данных между CU и модулем двигателя (MM) и инициировала STOP F.</p> <p>Как следствие этой ошибки по истечении спараметрированного времени перехода (p9658) выводится ошибка F01600 (SI CU: инициирован STOP A).</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>0: требование останова от модуля двигателя.</p> <p>1 ... 999:</p> <p>номер перекрестно сравненных данных, вызвавших эту ошибку. Этот номер отображается и в r9795.</p> <p>1: SI такт контроля (r9780, r9880).</p> <p>2: SI разрешение безопасных функций (p9601, p9801). Перекрестному сравнению подвергаются только поддерживаемые биты.</p> <p>3: SI SGE-переключение – допуск (p9650, p9850).</p> <p>4: SI время перехода STOP F zu STOP A (p9658, p9858).</p> <p>5: SI разрешение безопасного управления торможением (p9602, p9802).</p> <p>6: SI Motion – разрешение безопасных функций (p9501, внутреннее значение).</p> <p>7: SI время задержки запрета импульсов при Safe Stop 1 (p9652, p9852).</p> <p>8: SI PROFIsafe-адрес (p9610, p9810).</p> <p>9: SI время устранения дребезга для STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).</p> <p>10: SI время задержки запрета импульсов при ESR (p9697, p9897).</p> <p>11: SI безопасный адаптер тормоза, режим, соединение BICO (p9621, p9821).</p> <p>12: SI безопасный адаптер тормоза, реле, время включения (p9622[0], p9822[0]).</p> <p>13: SI безопасный адаптер тормоза, реле, время выключения (p9622[1], p9822[1]).</p> <p>14: SI PROFIsafe выбор телеграммы (p9611, p9811).</p> <p>1000: контрольный таймер истек.</p> <p>В течение приблизительно 5 x p9650 было установлено следующее:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Произошло слишком много процессов переключения на клемме EP модуля двигателя.</li> <li>- Через PROFIsafe/TM54F слишком часто была инициирована STO (и как вторичная реакция).</li> <li>- Безопасное гашение импульсов (r9723.9) срабатывало слишком часто (и как вторичная реакция).</li> </ul> <p>1001, 1002: ошибка инициализации – таймер изменений/контрольный таймер.</p> <p>1900: ошибка CRC в секторе SAFETY.</p> <p>1901: ошибка CRC в секторе ITCM.</p> <p>1902: перегрузка в секторе ITCM произошла при работе.</p> <p>1950: температура модулей вне допустимого диапазона температур.</p> <p>1951: недостоверная температура модулей.</p> <p>2000: различное состояние выбора STO на управляющем модуле и модуле двигателя.</p> <p>2001: различное квитирование безопасного запрета импульсов на управляющем модуле и модуле двигателя.</p> <p>2002: различное состояние таймера задержки SS1 на управляющем модуле и модуле двигателя (состояние таймера в p9650/p9850).</p> <p>2004: различное состояние выбора STO у включенных параллельно модулей двигателей.</p> <p>2005: различное квитирование безопасного запрета импульсов на управляющем модуле и на включенных параллельно модулях двигателей.</p>

6000 ... 6999:

ошибка в управлении PROFIsafe.

При этих значениях ошибок управляющие сигналы повышенной безопасности (Failsafe Values) передаются на функции безопасности.

Объяснение отдельных значений сообщения дается в Safety-сообщении C01711 управляющего модуля.

**Помощь:**

По значению ошибки = 1 ... 5 и 7 ... 999:

- Проверить подвергнутые перекрестному сравнению данные, приведшие к STOP F.
- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- Обновить ПО модуля двигателя.
- Обновить ПО управляющего модуля.

По значению ошибки = 6:

- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- Обновить ПО модуля двигателя.
- Обновить ПО управляющего модуля.

По значению ошибки = 1000:

- Проверить межсоединения клеммы EP на модуле двигателя (плохой контакт).
- PROFIsafe: устранить плохой контакт/ошибки на PROFIBUS-Master/PROFINET-Controller.
- Проверить межсоединения входов повышенной безопасности на TM54F (плохой контакт).

По значению ошибки = 1001, 1002:

- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- Обновить ПО модуля двигателя.
- Обновить ПО управляющего модуля.

По значению ошибки = 1900, 1901, 1902:

- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- Обновить ПО управляющего модуля.
- Заменить управляющий модуль.

По значению ошибки = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:

- Проверить допуск переключения SGE и при необходимости увеличить значение (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Проверить межсоединения безопасно-ориентированных входов (SGE) (плохой контакт).
- Контроль причин для выбора STO в r9772. При активных функциях SMM (p9501 = 1) выбор STO может произойти и через эти функции.
- Заменить затронутый модуль двигателя.

По значению ошибки = 6000 ... 6999:

См. описание значений для Safety-сообщения C01711.

Указание:

CU: управляющий модуль

EP: Enable Pulses (разрешение импульсов)

ESR: Extended Stop and Retract (расширенный останов и отвод)

MM: модуль двигателя

SGE: безопасно-ориентированный вход

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (соответствует остановку категории 1 по EN60204)

STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

<b>F01612</b>	<b>SI CU: различные входы STO для подключенных параллельно силовых частей</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на управляющем модуле (CU) определила различные состояния соединенных И входов STO у включенных параллельно силовых частей и инициировала STOP F. Как следствие этой ошибки по истечении спараметрированного времени перехода (p9658) выводится ошибка F01600 (SI CU: инициирован STOP A). Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Двоичный образ цифровых входов управляющего модуля, используемых как источник сигнала для функции "Безопасно отключенный момент".

**Помощь:**

- проверить время допуска переключения SGE и при необходимости увеличить значение (p9650).
- проверить проводку релевантных для безопасности входов (SGE) (проблемы с контактом).

Указание:  
 CU: устройство управления  
 SGE: релевантный для безопасности вход  
 SI: Safety Integrated  
 STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

---

**N01620 (F, A) SI CU: безопасно отключенный момент активен**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Функция "Безопасно отключенный момент" (STO) базовых функций была выбрана на управляющем модуле (CU) через входную клемму и активна.  
 Указание:  
 - Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop.  
 - Это сообщение не выводится при выборе STO через расширенные функции.

**Помощь:** Не требуется.  
 Указание:  
 CU: устройство управления  
 SI: Safety Integrated  
 STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

Реакция при F: ВЫКЛ2  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**N01621 (F, A) SI CU: Safe Stop 1 активен**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Функция "Safe Stop 1" (SS1) была выбрана на устройстве управления (CU) и активна.  
 Указание:  
 это сообщение не приводит к реакции останова Safety.

**Помощь:** Не требуется.  
 Указание:  
 CU: устройство управления  
 SI: Safety Integrated  
 SS1: Safe Stop 1 (соответствует Stop категории 1 по EN60204)

Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ3)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

<b>F01625</b>	<b>SI CU: ошибка стробовых импульсов в данных Safety</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на управляющем модуле (CU) обнаружила ошибку в стробовом импульсе данных Safety между CU и модулем двигателя (MM) и инициировала STOP A. - Коммуникация DRIVE-CLiQ нарушена или прервана. - Возникло переполнение слота Safety-ПО. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- включить и снова выключить безопасно отключенный момент. - осуществить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между устройством управления и соответствующим модулем двигателя и при необходимости осуществить диагностику для соответствующих неполадок. - отключить не обязательные функции привода. - уменьшить количество приводов. - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей согласно требованиям ЭМС. Указание: CU: устройство управления MM: модуль двигателя SI: Safety Integrated
<b>F01630</b>	<b>SI CU: ошибка управления торможением</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на управляющем модуле (CU) определила ошибку в управлении торможением и инициировала STOP A. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): По значению ошибки = 10, 11: Ошибка процесса "Отпустить тормоз". - Неверно установлен параметр p1278. - Тормоз не подключен или обрыв кабеля (проверить отпущен ли тормоз при p1278 = 1 и p9602/p9802 = 0 (SBS выключен). - Короткое замыкание проводки тормоза. По значению ошибки = 20: Неисправность состояния "Тормоз отпущен". - Короткое замыкание в обмотке тормоза. По значению ошибки = 30, 31: Неисправность процесса "Включить тормоз". - Тормоз не подключен или обрыв кабеля (проверить отпущен ли тормоз при p1278 = 1 и p9602/p9802 = 0 (SBS выключен). - Короткое замыкание в обмотке тормоза. По значению ошибки = 40: Неисправность состояния "Тормоз включен". По значению ошибки = 50: Неисправность в контуре управления торможением управляющего модуля или нарушение коммуникации между управляющим модулем и модулем двигателя (диагностика управления торможением). По значению ошибки = 80: Безопасный адаптер тормоза. Ошибка в управлении торможением управляющего модуля или сбоя коммуникации между управляющим модулем и модулем двигателя (диагностика управления торможением). По значению ошибки = 90: Тормоз отпущен для сервиса (X4).

Указание:

Ко всем значениям ошибок могут относиться следующие причины.

- Неправильно заземлен экран кабеля двигателя.
- Неисправность в контуре управления торможением модуля двигателя.

**Помощь:**

Проверить параметр p1278 (с SBC допускается только p1278 = 0).

- При параллельном включении проверить установку блока данных силовой части для управления стояночным тормозом (p7015).
  - Включить и снова отключить безопасно отключенный момент.
  - Проверить подключение стояночного тормоза двигателя.
  - Проверить функции стояночного тормоза двигателя.
  - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем (CU) и соответствующим модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих неполадок.
  - Проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия ЭМС (например, соединить экран кабеля двигателя и тормозные жилы с пластиной экрана или прикрутить штекер двигателя к корпусу).
  - Заменить соответствующий модуль двигателя.
- Работа с безопасным модулем тормоза или безопасным адаптером тормоза.
- Проверить соединение безопасного модуля тормоза или безопасного адаптера тормоза.
  - Заменить безопасный модуль тормоза или безопасный адаптер тормоза.

Указание:

CU: управляющий модуль

SBC: Safe Brake Control (безопасное управление тормозом)

SI: Safety Integrated

**F01649****SI CU: внутренняя программная ошибка**

**Значение сообщения:**

%1

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**

Возникла внутренняя ошибка в ПО Safety Integrated на устройстве управления.

Указание:

эта ошибка приводит к не квитуемому STOP A.

Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):

только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- Повторить ввод в эксплуатацию функции "Safety Integrated" и выполнить POWER ON.
- Обновить микропрограммное обеспечение управляющего модуля до новой версии.
- Связаться с "горячей линией".
- Заменить управляющий модуль.

Указание:

CU: управляющий модуль

MM: модуль двигателя

SI: Safety Integrated

**F01650****SI CU: необходимо приемочное испытание**

**Значение сообщения:**

%1

**Объект привода:**

Все объекты

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**

Необходимо выполнить приемочное испытание для интегрированной функции привода "Safety Integrated" на управляющем модуле.

Указание:

Эта ошибка приводит к квитуемому STOP A.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

130: Safety-параметры для модуля двигателя отсутствуют.

Указание:

Это значение ошибки выводится всегда при первичном вводе в эксплуатацию Safety Integrated.

- 1000: расхождение между заданной и фактической контрольной суммой на управляющем модуле (запуск).
  - Из-за изменения времени выборки регулятора тока (p0115[0]) был изменен такт для базовых функций Safety Integrated (r9780).
  - Повреждение минимум одних проверяемых на контрольную сумму данных.
  - Safety-параметры установлены offline и загружены в управляющий модуль.
  - 2000: расхождение между заданной и фактической контрольной суммой на управляющем модуле (режим ввода в эксплуатацию).
  - Заданная контрольная сумма на управляющем модуле введена неправильно (p9799 отличается от r9798).
  - При деактивации функций безопасности p9501 или p9503 не были удалены.
  - 2001: расхождение между заданной и фактической контрольной суммой на модуле двигателя (режим ввода в эксплуатацию).
  - Заданная контрольная сумма на модуле двигателя введена неправильно (p9899 отличается от r9898).
  - При деактивации функций безопасности p9501 или p9503 не удалены.
  - 2002: разное разрешение безопасных функций между управляющим модулем и модулем двигателя (p9601 отличается от r9801).
  - 2003: приемочное испытание необходимо из-за изменения Safety-параметра.
  - 2004: приемочное испытание необходимо по причине загрузки проекта с разрешенными Safety-функциями.
  - 2005: Safety-журнал установил, что изменилась функциональная Safety-контрольная сумма. Требуется приемочное испытание.
  - 2010: разное разрешение безопасного управления торможением между управляющим модулем и модулем двигателя (p9602 отличается от r9802).
  - 2020: ошибка при сохранении Safety-параметров для модуля двигателя.
  - 3003: приемочное испытание необходимо из-за изменения относящегося к аппаратному обеспечению Safety-параметра.
  - 3005: Safety-журнал установил, что изменилась относящаяся к аппаратному обеспечению Safety-контрольная сумма. Требуется приемочное испытание.
  - 9999: вторичная реакция на другую, возникшую при запуске Safety-ошибку, для которой требуется приемочное испытание.n RechnerSI: Safety Integrated
- STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент)  
 Смотри также: p9799, p9899

<b>F01651</b>	<b>SI CU: синхронизация разделения времени Safety не удалась</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Для функций "Safety Integrated" требуется синхронизация Safety-разделения времени между управляющим модулем (CU) и модулем двигателя (MM), а также между управляющим модулем и системой управления верхнего уровня. Такая синхронизация не удалась. Указание: Эта ошибка приводит к не квитуемому STOP A. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 121: - При разрешенной SINUMERIK Safety Integrated на CU/NX был выполнен горячий пуск со стороны привода. - При разрешенной SINUMERIK Safety Integrated на приводном объекте CU была выбрана функция "Восстановить заводскую установку" и инициирован горячий пуск со стороны привода. 150: - Ошибка в синхронизации с PROFIBUS-Master. Все другие значения: - Только для внутренней диагностики ошибок Siemens. Смотри также: p9510
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 121: - Выполнить общий POWER ON/горячий пуск для системы управления верхнего уровня и SINAMICS. По значению ошибки = 150: - Проверить и при необходимости исправить установку p9510 (SI Motion PROFIBUS-Master с тактовой синхронизацией). Общие положения: - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).

- Обновить ПО модуля двигателя.
  - Обновить ПО управляющего модуля.
  - Обновить ПО системы управления верхнего уровня.
- Указание:  
 CU: управляющий модуль  
 MM: модуль двигателя  
 SI: Safety Integrated

<b>F01652</b>	<b>SI CU: недопустимый такт контроля</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Один из тактов контроля Safety Integrated не разрешен.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Интегрированный такт контроля привода не может быть выдержан из-за необходимых в системе условий коммуникации.</li> <li>- Такт контроля для безопасных контролей движения недопустим (p9500).</li> <li>- Такт регистрации фактического значения для безопасных контролей движения недопустим (p9511).</li> <li>- Время выборки для регулятора тока не поддерживается (p0112, p0115[0]).</li> </ul> <p>Указание:          Эта ошибка приводит к не квитуемому STOP A.          Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):          При не разрешенном контроле движений (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) действует:          - Минимальная установка для такта контроля (в мкс).          При разрешенном контроле движений (p9601.2 = p9801.2 = 1 и/или p9501 &gt; 0) действует:</p> <p>100:          - Подходящий такт контроля не найден.</p> <p>101:          - Такт контроля не является целым кратным от такта регистрации фактического значения.</p> <p>102:          - При передаче такта регистрации фактического значения на модуль двигателя (MM) возникла ошибка.</p> <p>103:          - При передаче такта регистрации фактического значения на модуль датчика возникла ошибка.</p> <p>104, 105:          - Четырехкратное время выборки регулятора тока (p0115[0]) превышает 1 мс при работе с PROFIBUS без тактовой синхронизации.          - Четырехкратное время выборки регулятора тока (p0115[0]) превышает такт DP при работе с PROFIBUS с тактовой синхронизацией.          - Такт DP не является целым кратным от времени выборки регулятора тока (p0115[0]).</p> <p>106:          - Такт контроля не совпадает с тактом контроля TM54F.</p> <p>107:          - Такт регистрации фактического значения (p9511) меньше, чем четырехкратное время выборки регулятора тока (p0115[0]).          - Такт регистрации фактического значения (p9511) не является целым кратным от времени выборки регулятора тока (p0115[0]).</p> <p>108:          - Спараметрированный такт регистрации фактического значения не может быть установлен на этом компоненте.</p> <p>109:          - Если спараметрированы функции контроля движения без датчика (p9506), то такт регистрации фактического значения (p9511) должен быть равен такту регулятора тока (p0115[0]).          Для SINAMICS S110 действует:          - Если спараметрированы функции контроля движения без датчика (p9506), то такт регистрации фактического значения должен быть p9511 = 250 мкс.</p> <p>110:          - Такт регистрации фактического значения (p9511) для Safety с датчиком (p9506 = 0) у этого управляющего модуля (к примеру, CU305) меньше 2 мс.</p> <p>111:          - Такт контроля не является целым кратным от времени выборки регулятора тока (p0115[0]).</p>

**Помощь:**

200, 201:

- Для S120M такт контроля не может быть выдержан из-за необходимых в системе условий.

202:

- Время выборки регулятора тока установлено на ноль (p0115[0]).

При разрешенном интегрированном в привод контроле SI (p9601/p9801 > 0):

- Обновить микропрограммное обеспечение управляющего модуля до новой версии.

При разрешенном контроле движений (p9501 > 0):

- Исправить такт контроля (p9500) и выполнить POWER ON.

По значению ошибки = 101:

- Такт регистрации фактического значения соответствует такту регулятора положения/такту DP (заводская установка).

- Для интегрированных в привод функций контроля движений (p9601/p9801 Бит 2 = 1) такт регистрации фактического значения может быть спараметрирован непосредственно в p9511/p9311.

По значению ошибки = 104, 105:

- Установить собственный такт регистрации фактического значения в p9511.

- Ограничить работу макс. двумя векторными приводами. При стандартной установке в p0112, p0115 время выборки регулятора тока автоматически ограничивается до 250 мкс. При изменении стандартных значений соответственно изменить время выборки регулятора тока (p0112, p0115).

- Увеличить такт DP при работе с PROFIBUS с тактовой синхронизацией таким образом, чтобы получилось целочисленное отношение такта DP к времени выборки регулятора тока мин. в 4:1. Рекомендуется отношение тактов мин. 8:1.

- При версии микропрограммного обеспечения 2.5 убедиться, что в приводе установлен параметр p9510 = 1 (режим тактовой синхронизации).

По значению ошибки = 106:

- Установить идентичные параметры для тактов контроля (p10000 и p9500 / p9300).

По значению ошибки = 107:

- Установить подходящий для такта регулятора тока такт регистрации фактического значения (p9511 >= 4 \* p0115[0], рекомендуется 8 \* p0115[0]).

Указание:

Слишком низкая установка такта регистрации фактического значения (p9511) может привести к отдельным случаям вывода Safety-сообщений C01711/C30711 со значением сообщения 1020 или 1021.

По значению ошибки = 108:

- Установить подходящий такт регистрации фактического значения в p9511.

- Если такт DP при работе с PROFIBUS с тактовой синхронизацией используется как такт регистрации фактического значения (p9511 = 0), то должен быть спроектирован подходящий такт DP. Он не должен превышать 8 мс. Если это невозможно, то p9511 должен быть установлен на требуемый такт регистрации фактического значения (< 8 мс).

- Для SIMOTION D410-2 должно быть спараметрировано подходящее кратное такта DP (например, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). В противном случае необходимо установить такт меньше 8 мс.

По значению ошибки = 109:

- Установить такт регистрации фактического значения в p9511 равным такту регулятора тока (p0115[0]).

Для SINAMICS S110 действует:

- Установить такт регистрации фактического значения p9511 = 250 мкс.

По значению ошибки = 110:

- Установить такт регистрации фактического значения в p9511 больше или равным 2 мс.

По значению ошибки = 111:

- Установить такт контроля в p9500 целым кратным от времени выборки регулятора тока (p0115[0]).

По значению ошибки = 200, 201:

- Увеличить время выборки регулятора тока (p0115[0]).

- При необходимости сократить число компонентов на соответствующей линии DRIVE-CLiQ или распределить компоненты на несколько розеток DRIVE-CLiQ.

По значению ошибки = 202:

- Установить время выборки регулятора тока на подходящее значение (p0115[0]).

Указание:

CU: управляющий модуль

MM: модуль двигателя

SI: Safety Integrated



<b>F01653</b>	<b>SI CU: ошибка конфигурации PROFIBUS/PROFINET</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Ошибка конфигурации PROFIBUS/PROFINET для работы функций контроля Safety Integrated с СЧПУ верхнего уровня (SINUMERIK или F-PLC).</p> <p>Указание:  Эта ошибка при разрешенных функциях Safety приводит к не квитуемому STOP A.  Значение ошибки (r0949, десятичная интерпретация):  200: слот Safety для принимаемых с СЧПУ данных не сконфигурирован.  210, 220: сконфигурированный слот Safety для принимаемых с СЧПУ данных имеет неизвестный формат.  230: сконфигурированный слот Safety для принимаемых с F-PLC данных имеет неправильную длину.  231: сконфигурированный слот Safety для принимаемых с F-PLC данных имеет неправильную длину.  240: сконфигурированный слот Safety для принимаемых с SINUMERIK данных имеет неправильную длину.  250: на СЧПУ F верхнего уровня спроектирован слот PROFIsafe, но на приводе PROFIsafe не разрешена.  300: слот Safety для отправляемых на СЧПУ данных не сконфигурирован.  310, 320: сконфигурированный слот Safety для отправляемых на СЧПУ данных имеет неизвестный формат.  330: сконфигурированный слот Safety для отправляемых на F-PLC данных имеет неправильную длину.  331: сконфигурированный слот Safety для отправляемых на F-PLC данных имеет неправильную длину.  340: сконфигурированный слот Safety для отправляемых на SINUMERIK данных имеет неправильную длину.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Общие действия:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить и при необходимости исправить конфигурацию PROFIBUS/PROFINET Safety-слотов на стороне мастера.</li> <li>- Обновить ПО управляющего модуля.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 250:  - Удалить на F-контроллере верхнего уровня конфигурацию PROFIsafe или разрешить PROFIsafe в приводе.</p> <p>По значению ошибки = 231, 331:  - Сконфигурировать в F-PLC подходящую для параметрирования телеграмму PROFIsafe.  При r9501.30 = 1 (FDI разрешен через PROFIsafe) действует:  Телеграмма PROFIsafe 900 должна быть сконфигурирована.  При r9501.30 = 0 (FDI не разрешен через PROFIsafe) действует:  Телеграмма PROFIsafe 30 должна быть сконфигурирована.</p>
<b>A01654 (F)</b>	<b>SI CU: расхождения в конфигурации PROFIsafe</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Конфигурация телеграммы PROFIsafe в системе управления верхнего уровня (F-PLC) не сочетается с параметрированием в приводе.</p> <p>Указание:  Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop.  Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  1:  В системе управления верхнего уровня сконфигурирована телеграмма PROFIsafe, но PROFIsafe в приводе не разрешена (r9601.3).  2:  В приводе спараметрирована PROFIsafe, но в системе управления верхнего уровня телеграмма PROFIsafe не сконфигурирована.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Общий принцип действий:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить и при необходимости исправить конфигурацию PROFIsafe в системе управления верхнего уровня.</li> </ul> <p>По значению предупреждения = 1:</p>

Реакция при F: - Удалить в F-контроллере верхнего уровня конфигурацию PROFIsafe или разрешить PROFIsafe в приводе.  
По значению предупреждения = 2:  
- Сконфигурировать в F-контроллере соответствующую параметрированию телеграмму PROFIsafe.

Квиттирование при F: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

**F01655 SI CU: компенсация функций контроля**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Возникла ошибка при компенсации функций контроля Safety Integrated устройства управления (CU) и модуля двигателя (MM). Устройство управления и модуль двигателя не могут найти общего кадра в поддерживаемых функциях контроля SI.  
- ошибки или отказ коммуникации DRIVE-CLiQ.  
- несовместимые версии ПО Safety Integrated устройства управления и модуля двигателя.  
Указание:  
эта ошибка приводит к не квитируемому STOP A.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** - выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
- обновить ПО модуля двигателя.  
- обновить ПО устройства управления.  
- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабеля на предмет соответствия требованиям ЭМС.  
Указание:  
CU: устройство управления  
MM: модуль двигателя  
SI: Safety Integrated

---

**F01656 SI CU: ошибка параметров модуля двигателя**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** При обращении к параметрам Safety Integrated для модуля двигателя (MM) в энергонезависимой памяти возникла ошибка.  
Указание:  
Эта ошибка приводит к квитируемому STOP A.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
129:  
- Safety-параметры для модуля двигателя повреждены.  
- Возможно привод с разрешенными функциями безопасности скопирован с помощью ПО для ввода в эксплуатацию offline и проект загружен.  
131: внутренняя программная ошибка модуля двигателя.  
132: нарушения связи при выгрузке и загрузке Safety-параметров для модуля двигателя.  
255: внутренняя программная ошибка управляющего модуля.

**Помощь:** - Выполнить повторный Safety-ввод в эксплуатацию.  
- Обновить ПО управляющего модуля.  
- Обновить ПО модуля двигателя.  
- Заменить карту памяти или управляющий модуль.  
По значению ошибки = 129:  
- Активировать Safety-режим ввода в эксплуатацию (p0010 = 95).  
- Согласовать адрес PROFIsafe (p9610).  
- Запустить функцию копирования для SI-параметров (p9700 = D0 шестн.).  
- Подтвердить изменение данных (p9701 = DC шестн.).

- Завершить Safety-режим ввода в эксплуатацию (p0010 = 0).
  - Сохранить все параметры (p0977 = 1 или "Копировать RAM в ROM").
  - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- По значению ошибки = 132:  
- Проверить соответствие конструкции электрошкафа и монтажа кабелей требованиям ЭМС.
- Указание:  
CU: управляющий модуль  
MM: модуль двигателя  
SI: Safety Integrated

---

<b>F01657</b>	<b>SI CU: номер телеграммы PROFIsafe недействителен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Установленный в параметре p9611 номер телеграммы PROFIsafe недействителен. При разрешенной PROFIsafe (p9601.3 = 1) в p9611 должен быть введен номер телеграммы больше нуля. Указание: Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop. Смотри также: p9611, p60022
<b>Помощь:</b>	Проверить установку номера телеграммы (p9611).

---

<b>F01658</b>	<b>SI CU: разные номера телеграмм PROFIsafe</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	В p9611 и p60022 установлены разные номера телеграмм PROFIsafe. При p9611 не равно 998 действует: В обоих параметрах должны быть установлены идентичные номера телеграмм. При p9611 = 998 действует: Из-за совместимости с версиями микропрограммного обеспечения < 4.5 в p60022 разрешены только значения 0 и 30. Указание: Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop. Смотри также: p9611, p60022
<b>Помощь:</b>	Согласовать номера телеграмм в обоих параметрах друг с другом (p9611, p60022).

---

<b>F01659</b>	<b>SI CU: задание записи для параметров отклонено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Задание записи для одного или нескольких параметров Safety Integrated на управляющем модуле (CU) было отклонено. Указание: Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: Пароль Safety Integrated не установлен. 2: Был выбран сброс параметров привода. Но параметры Safety Integrated не были сброшены, т.к. Safety Integrated в настоящий момент разрешена. 3: Подключенный вход STO находится в режиме симуляции. 10: Была предпринята попытка разрешения функции STO, хотя она не может быть поддержана. 11: Была предпринята попытка разрешения функции SBC, хотя она не может быть поддержана.

- 12: Была предпринята попытка разрешения функции SBC, хотя она не может быть поддержана при параллельном включении (r9871.14).
- 13: Была предпринята попытка разрешения функции SS1, хотя она не может быть поддержана.
- 14: Была предпринята попытка разрешения коммуникации PROFIsafe, хотя она не может быть поддержана или на CU и MM используются различные версии драйвера PROFIsafe.
- 15: Была предпринята попытка разрешения интегрированных контролей движения привода, хотя они не могут быть поддержаны.
- 16: Была предпринята попытка разрешения функции STO, хотя она не может быть поддержана при разрешенному внутреннему ограничителю напряжения (p1231).
- 17: Была предпринята попытка разрешения функции PROFIsafe, хотя она не может быть поддержана при параллельном включении.
- 18: Была предпринята попытка разрешения функции PROFIsafe для базовых функций, хотя она не может быть поддержана.
- 19: Была предпринята попытка разрешения SBA (безопасный адаптер тормоза), хотя он не может быть поддержан.
- 20: Предпринята попытка разрешения интегрированных контролей движения привода и функции STO, которые управляются через F-DI.
- 21: Предпринята попытка разрешения интегрированных контролей движения привода при параллельном включении, хотя это не поддерживается.
- 22: Предпринята попытка разрешения функций Safety Integrated, хотя они не поддерживаются подключенным силовым модулем.
- 23: Предпринята попытка разрешения задержки гашения импульсов при ESR, хотя это не поддерживается.
- 24: Была предпринята попытка разрешения функции SBC при параллельном включении, хотя блок данных силовой части для управления торможением не установлен (p7015 = 99).
- 25: Была предпринята попытка спараметрировать телеграмму PROFIsafe, хотя это не поддерживается.
- 26: Была предпринята попытка активации режима симуляции для цифрового входа управляющего модуля (p0795), который используется Safety Integrated (p10049).
- 33: Была предпринята попытка разрешения интегрированных в привод контролей движения без выбора (p9601.5, p9801.5), хотя это не поддерживается.
- Смотри также: r0970, r3900, r9771, r9871

**Помощь:**

- По значению ошибки = 1:  
 - Установить пароль Safety Integrated (p9761).
- По значению ошибки = 2:  
 - Блокировать Safety Integrated (p9501, p9601) или сбросить Safety-параметры (p0970 = 5), после повторить сброс параметров привода.
- По значению ошибки = 3:  
 - Завершить режим симуляции для цифрового входа (p0795).
- По значению ошибки = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23:  
 - Проверить, имеются ли ошибки при согласовании Safety-функций между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя (F01655, F30655) и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.  
 - Использовать модуль двигателя, поддерживающий требуемую функцию.  
 - Обновить ПО модуля двигателя.  
 - Обновить ПО управляющего модуля.
- По значению ошибки = 16:  
 - Блокировать внутренний ограничитель напряжения (p1231).
- По значению ошибки = 20:  
 - Исправить установку в r9601.
- По значению ошибки = 22:  
 - Использовать силовой модуль, поддерживающий функции Safety Integrated.
- По значению ошибки = 24:  
 - Установить блок данных силовой части для стояночного тормоза (p7015).
- По значению ошибки = 25:  
 - Использовать силовой модуль, поддерживающий выбор телеграмм PROFIsafe.  
 - Исправить установку номера телеграммы (p9611).
- По значению ошибки = 26:  
 - Проверить, установлен ли r10049. Для этого проверить r10006 и r10009. Проверить, спараметрирован ли в r10046, r10047 тестовый останов FDO с эхо-входом.  
 - Исправить установку в r9611.
- По значению ошибки = 33:  
 - Сбросить интегрированные в привод контроли движения без выбора (p9601.5, p9801.5) и выбрать поддерживаемые безопасные функции (см. p9771/p9871),

или :

- Использовать модуль двигателя, поддерживающий требуемую функцию.
- Обновить ПО модуля двигателя.
- Обновить ПО управляющего модуля.

Указание:

CU: управляющий модуль

ESR: Extended Stop and Retract (расширенный останов и отвод)

MM: модуль двигателя

SBA: Safe Brake Adapter

SBC: Safe Brake Control (безопасное управление торможением)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (соответствует остановку категории 1 по EN60204)

STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

Смотри также: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

<b>F01659</b>	<b>SI CU: задание записи для параметров отклонено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	TM54F_MA, TM54F_SL
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Задание записи для одного или нескольких параметров Safety Integrated на управляющем модуле (CU) было отклонено.</p> <p>Указание:</p> <p>Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop.</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>1: Пароль Safety Integrated не установлен.</p> <p>2: Был выбран сброс параметров привода. Но параметры Safety Integrated не были сброшены, т.к. Safety Integrated в настоящий момент разрешена.</p> <p>3: Подключенный вход STO находится в режиме симуляции.</p> <p>10: Была предпринята попытка разрешения функции STO, хотя она не может быть поддержана.</p> <p>11: Была предпринята попытка разрешения функции SBC, хотя она не может быть поддержана.</p> <p>12: Была предпринята попытка разрешения функции SBC, хотя она не может быть поддержана при параллельном включении (r9871.14).</p> <p>13: Была предпринята попытка разрешения функции SS1, хотя она не может быть поддержана.</p> <p>14: Была предпринята попытка разрешения коммуникации PROFIsafe, хотя она не может быть поддержана или на CU и MM используются различные версии драйвера PROFIsafe.</p> <p>15: Была предпринята попытка разрешения интегрированных контролей движения привода, хотя они не могут быть поддержаны.</p> <p>16: Была предпринята попытка разрешения функции STO, хотя она не может быть поддержана при разрешенному внутреннему ограничителю напряжения (p1231).</p> <p>17: Была предпринята попытка разрешения функции PROFIsafe, хотя она не может быть поддержана при параллельном включении.</p> <p>18: Была предпринята попытка разрешения функции PROFIsafe для базовых функций, хотя она не может быть поддержана.</p> <p>19: Была предпринята попытка разрешения SBA (безопасный адаптер тормоза), хотя он не может быть поддержан.</p> <p>20: Предпринята попытка разрешения интегрированных контролей движения привода и функции STO, которые управляются через F-DI.</p> <p>21: Предпринята попытка разрешения интегрированных контролей движения привода при параллельном включении, хотя это не поддерживается.</p> <p>22: Предпринята попытка разрешения функций Safety Integrated, хотя они не поддерживаются подключенным силовым модулем.</p> <p>23: Предпринята попытка разрешения задержки гашения импульсов при ESR, хотя это не поддерживается.</p> <p>24: Была предпринята попытка разрешения функции SBC при параллельном включении, хотя блок данных силовой части для управления торможением не установлен (p7015 = 99).</p> <p>25: Была предпринята попытка спараметрировать телеграмму PROFIsafe, хотя это не поддерживается.</p> <p>26: Была предпринята попытка активации режима симуляции для цифрового входа управляющего модуля (p0795), который используется Safety Integrated (p10049).</p>

33: Была предпринята попытка разрешения интегрированных в привод контролей движения без выбора (p9601.5, p9801.5), хотя это не поддерживается.

Смотри также: p0970, p3900, r9771, r9871

**Помощь:**

По значению ошибки = 1:

- Установить пароль Safety Integrated (p10061).

По значению ошибки = 2:

- Блокировать Safety Integrated (p9501, p9601) или сбросить Safety-параметры (p0970 = 5), после повторить сброс параметров привода.

По значению ошибки = 3:

- Завершить режим симуляции для цифрового входа (p0795).

По значению ошибки = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22, 23:

- Проверить, имеются ли ошибки при согласовании Safety-функций между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя (F01655, F30655) и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.

- Использовать модуль двигателя, поддерживающий требуемую функцию.

- Обновить ПО модуля двигателя.

- Обновить ПО управляющего модуля.

По значению ошибки = 16:

- Блокировать внутренний ограничитель напряжения (p1231).

По значению ошибки = 20:

- Исправить установку в p9601.

По значению ошибки = 22:

- Использовать силовой модуль, поддерживающий функции Safety Integrated.

Указание:

CU: управляющий модуль

ESR: Extended Stop and Retract (расширенный останов и отвод)

MM: модуль двигателя

SBA: Safe Brake Adapter

SBC: Safe Brake Control (безопасное управление торможением)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (соответствует остановку категории 1 по EN60204)

STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

Смотри также: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

**F01660**

**SI CU: безопасные функции не поддерживаются**

**Значение сообщения:**

-

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**

Модуль двигателя (MM) не поддерживает безопасных функций (к примеру, не подходящая версия модуля двигателя). Ввод в эксплуатацию Safety Integrated невозможен.

Указание:

эта ошибка не приводит к реакции останова Safety.

**Помощь:**

- использовать модуль двигателя, поддерживающий безопасные функции.

- обновить ПО модуля двигателя.

Указание:

CU: устройство управления

MM: модуль двигателя

SI: Safety Integrated

**F01661**

**SI CU: симуляция входов Safety активна**

**Значение сообщения:**

причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Симуляция цифровых входов управляющего модуля (p0795) активна. Нельзя симулировать входы Safety (ср. p9620, p10022 ... p10032). Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Отображенные биты показывают, какие DI нельзя симулировать.
<b>Помощь:</b>	Деактивировать симуляцию цифровых входов управляющего модуля для входов Safety (ср. p795) и квитировать ошибку.

<b>F01663</b>	<b>SI CU: копирование параметров SI отклонено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	В p9700 сохранено или внесено в автономном режиме одно из следующих значений: 87 или 208. Поэтому при запуске будет произведена попытка скопировать параметры SI из управляющего модуля (CU) на модуль двигателя. Однако, на управляющем модуле (CU) не выбрана ни одна безопасная функция (p9501 = 0, p9601 = 0). Копирование отклоняется по соображениям безопасности. Следствием может стать неконсистентность параметрирования в обоих каналах контроля и другие сообщения об ошибках. В частности при неконсистентном разрешении функций безопасности в обоих каналах контроля (p9601 = 0, p9801 <> 0) выводится ошибка F30625. Указание: Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop. Смотри также: p9700
<b>Помощь:</b>	- Установить p9700 = 0. - Проверить p9501 и p9601 и при необходимости исправить. - Запустить функцию копирования еще раз, указав соответствующее значение в p9700. В качестве альтернативы с помощью ПО для ввода в эксплуатацию STARTER выполнить в режим Online следующие шаги: - Вызвать маску "Safety Integrated" (поле "Выбор Safety-функции" установлено на "He Safety Integrated"). - Щелкнуть на экранной кнопке "Изменить установки". - Щелкнуть на экранной кнопке "Активировать установки" (тем самым Safety Integrated блокируется в обоих каналах контроля). - Сохранить все параметры (p0977 = 1 или "Копировать RAM в ROM"). - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).

<b>F01664</b>	<b>SI CU: нет автоматического обновления микропрограммного обеспечения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При запуске было обнаружено, что функция "Автоматическое обновление микропрограммного обеспечения" (p7826 = 1) не активирована. Но это необходимо для автоматического обновления микропрограммного обеспечения/установки более ранней версии ПО, чтобы при разрешении функций безопасности избежать недопустимой комбинации версий. Указание: Эта ошибка не приводит к безопасной реакции останова. Смотри также: p7826
<b>Помощь:</b>	При разрешенных функциях безопасности (p9501 <> 0 и/или p9601 <> 0): 1. Активировать функцию "Автоматическое обновление микропрограммного обеспечения" (p7826 = 1). 2. - Выполнить резервное копирование параметров (p0977 = 1) и POWER ON. При деактивации функций безопасности (p9501 = 0, p9601 = 0) ошибка может быть квитирована после выхода из Safety-режима ввода в эксплуатацию.

<b>F01665</b>	<b>SI CU: система исправна</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	<p>Перед последним или при текущем запуске в системе была обнаружена ошибка. Возможно был выполнен новый запуск (Reset).</p> <p>Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  200000 шестн., 400000 шестн., 8000уу шестн. (уу произвольно):  - Ошибка при текущем запуске/работе.  800004 шестн.:  - Параметры r9500/p9300 при определенных обстоятельствах различаются. Кроме этого, отображается Safety-сообщение C01711/C30711.  Другие значения:  - ошибка перед последним запуском в системе.</p>
Помощь:	<p>- Выполнить POWER ON (выключить/включить).  - Обновить микропрограммное обеспечение.  - Связаться с "горячей линией".</p> <p>По значению ошибки = 200000 шестн., 400000 шестн., 8000уу шестн. (уу произвольно):  - Убедиться, что управляющий модуль соединен с силовым модулем.  По значению ошибки = 800004 шестн.:  - Проверить параметры r9500/p9300 на тождественность.</p>
<b>A01666 (F)</b>	<b>SI Motion CU: статический 1-сигнал на F-DI для безопасного квитирования</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	<p>На F-DI, спараметрированном в r10006, более 10 секунд имеется логический сигнал 1.  Если на F-DI для безопасного квитирования квитирование не выполняется, статическим должен подаваться логический сигнал 0. Тем самым будет предотвращено непреднамеренное безопасное квитирование (или сигнал "Internal Event Acknowledge") в случае обрыва кабеля или дребезга одного из двух цифровых входов.</p>
Помощь:	<p>Установить цифровой вход повышенной безопасности (F-DI) на логический 0-сигнал (r10006).  Указание:  F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности)</p>
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>A01669 (F, N)</b>	<b>SI Motion: неблагоприятная комбинация двигателя и силовой части</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	<p>Используемая комбинация из двигателя и силовой части не пригодна для применения безопасных контролей движения без датчика.  Отношение между ном. током силовой части (r0207[0]) и ном. током двигателя (r0305) больше 5.  Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  Номер блока данных двигателя, вызвавшего ошибку.  Внимание:  Несоблюдение этого предупреждения может привести к периодическому появлению сообщения C01711 или C30711 со значением 1041 ... 1044.</p>
Помощь:	Использовать подходящую силовую часть меньшей мощности или двигатель большей мощности.



Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F01670</b>	<b>SI Motion: недействительное параметрирование модуля датчика</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Недопустимое параметрирование используемого для Safety Integrated модуля датчика.</p> <p>Указание:</p> <p>Эта ошибка приводит к не квиттируемому STOP A.</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>1: датчик для Safety Integrated не был спараметрирован.</p> <p>2: для Safety Integrated был спараметрирован датчик, не имеющий дорожки A/B (синус/косинус).</p> <p>3: выбранный для Safety Integrated блок данных датчика еще не действует.</p> <p>4: при коммуникации с датчиком возникла ошибка.</p> <p>5: недействительное число релевантных битов в грубом положении датчика.</p> <p>6: недействительная конфигурация датчика DRIVE-CLiQ.</p> <p>7: не отвечающий за безопасность компонент грубого положения датчика у линейного датчика DRIVE-CLiQ недействителен.</p> <p>8: спараметрированный алгоритм сравнения Safety не поддерживается.</p> <p>9: отношение между шагом измерительной линейки и шагом измерения у линейного датчика DRIVE-CLiQ не двоичное.</p> <p>10: у используемого для Safety Integrated датчика не все блоки данных привода (DDS) согласованы с одним и тем же блоком данных датчика (EDS) (p0187 ... p0189).</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 1, 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Использовать и спараметрировать датчик, который поддерживается Safety Integrated (датчик с дорожкой A/B синус, p0404.4 = 1).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить, не активен ли ввод в эксплуатацию устройств или приводов и при необходимости выйти из него (p0009 = p0010 = 0), сохранить параметры (p0971 = 1) и выполнить POWER ON.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 4:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между устройством управления и соответствующим модулем датчика и при необходимости осуществить диагностику данных неполадок.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 5:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- p9525 = 0 (недопустимо). Проверить параметрирование датчика на затронутом модуле датчика.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 6:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить p9515.0 (для датчика DRIVE-CLiQ-Geber действует: p9515.0 = 1). Проверить параметрирование датчика на затронутом модуле датчика.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 7:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- p12033 у используемого для Safety Integrated датчика не равен 1. Использовать и спараметрировать линейный датчик DRIVE-CLiQ, у которого p12033 = 1.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 8:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить p9541. Использовать и спараметрировать датчик, реализующий один из поддерживаемых Safety Integrated алгоритмов.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 9:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить p9514 и p9522. Использовать и спараметрировать датчик, у которого отношение p9514 к p9522 является двоичным.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 10:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Исправить согласование EDS всех используемых для Safety Integrated датчиков (p0187 ... p0189).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 11:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- p12036 у используемого для Safety Integrated датчика не равен 0. Использовать и спараметрировать линейный датчик DRIVE-CLiQ, у которого p12036 = 0.</li> </ul> <p>Указание:</p> <p>SI: Safety Integrated</p>

<b>F01671</b>	<b>SI Motion: ошибка параметрирования датчика</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Параметрирование используемого Safety Integrated датчика отличается от параметрирования стандартного датчика.</p> <p>Примечание.                      Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety.                      Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):                      Номер несоответствующего параметра Safety.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Исправить параметрирование датчиков между датчиком Safety и стандартным датчиком.</p> <p>Указание:                      SI: Safety Integrated</p>
<b>F01672</b>	<b>SI CU: несовместимое программное-/аппаратное обеспечение модуля двигателя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Имеющееся ПО модуля двигателя не поддерживает безопасный контроль движения или несовместимо с ПО на управляющем модуле, или коммуникация между управляющим модулем и модулем двигателя нарушена.</p> <p>Указание:                      Данная ошибка ведет к не квитруемому STOP A.                      Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):                      1: имеющееся ПО модуля двигателя не поддерживает безопасный контроль движения.                      2, 3, 6, 8: коммуникация между управляющим модулем и силовым модулем нарушена.                      4, 5, 7: имеющееся ПО модуля двигателя не совместимо с ПО на управляющем модуле.                      9, 10, 11, 12: имеющееся ПО модуля двигателя не поддерживает безопасного контроля движения без датчика.                      13: как минимум один модуль двигателя в параллельном режиме не поддерживает безопасного контроля движения.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>- Проверить, имеются ли ошибки при согласовании Safety-функций между CU и MM (F01655, F30655) и при необходимости выполнить диагностику ошибок.</p> <p>По значению ошибки = 1:                      - Использовать модуль двигателя, поддерживающий безопасный контроль движения.</p> <p>По значению ошибки = 2, 3, 6, 8:                      - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и соответствующим модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику данных неполадок.</p> <p>По значению ошибки = 4, 5, 7, 9, 13:                      - Обновить ПО модуля двигателя.</p> <p>Указание:                      SI: Safety Integrated</p>
<b>F01673</b>	<b>SI Motion: несовместимое программное/аппаратное обеспечение модуля датчика</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>Причина:</b>	Имеющееся программное или аппаратное обеспечение модуля датчика не поддерживает безопасный контроль движения с вышестоящей СЧПУ. Примечание. Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для диагностики ошибок внутри компании Siemens.
<b>Помощь:</b>	- обновить ПО модуля датчика. - использовать модуль датчика, поддерживающий функцию безопасного контроля движения. Указание: SI: Safety Integrated

---

<b>F01674</b>	<b>SI Motion CU: Safety-функция не поддерживается телеграммой PROFIsafe</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Разрешенная в p9501 и p9601 функция контроля не поддерживается текущей установленной телеграммой PROFIsafe (p9611). Указание: Эта ошибка приводит к не квитуемому STOP A. Значение ошибки (r0949, побитовая интерпретация): Бит 24 = 1: Передача предельного значения SLS (SG) через PROFIsafe не поддерживается (p9501.24). Бит 25 = 1: Передача безопасной позиции через PROFIsafe не поддерживается (p9501.25).
<b>Помощь:</b>	- Сбросить затронутую функцию контроля (p9501, p9601). - Установить подходящую телеграмму PROFIsafe (p9611). Указание: SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость) SP: Safe Position (безопасная позиция)

---

<b>F01680</b>	<b>SI Motion CU: ошибка контрольной суммы безопасных контролей</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Вычисленная приводом и внесенная в r9728 фактическая контрольная сумма по релевантным для безопасности параметрам не совпадает с сохраненной при последней приемке станка заданной контрольной суммой в r9729. Релевантные для безопасности параметры были изменены или имеется ошибка. Указание: Данная ошибка приводит к квитуемому STOP A. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: ошибка контрольной суммы в параметрах SI для контроля движения. 1: ошибка контрольной суммы в параметрах SI для фактических значений. 2: ошибка контрольной суммы в параметрах SI для распределения компонентов.
<b>Помощь:</b>	- Проверить отвечающие за безопасность параметры и при необходимости исправить. - Выполнить функцию "Копировать RAM в ROM". - Выполнить POWER ON, если были изменены Safety-параметры, для которых необходим POWER ON. - Осуществить приемочное испытание.

<b>F01681</b>	<b>SI Motion CU: неправильное значение параметра</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1, доп. информация: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Параметр не может быть спараметрирован с этим значением. Указание: Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): уууxxxx дес: уууу = дополнительная информация, xxxx = параметр уууу = 0: дополнительная информация отсутствует.</p> <p>xxxx = 9500: p9500 не равен p9300 или не является целым кратным времени выборки регулятора тока (p0115[0]). xxxx = 9501: Разрешение функции "n&lt;nх гистерезис и фильтрация" (p9501.16) в комбинации с функцией "расширенные функции без выбора" (p9601.5) не допускается. xxxx = 9505: При активированной SLP (p9501.1 = 1) функция модуля включена (p9505 не равен 0), что не разрешено. xxxx = 9511: уууу = 1: p9511 не равен p9311. уууу = 2: На двухосевом модуле двигателя между приводными объектами не разрешены различные значения в p9511 и p0115[0]. xxxx = 9522: Была установлена слишком высокая ступень редуктора. xxxx = 9544: Для линейных осей макс. значение ограничено до 1 мм. xxxx = 9547: p9547 слишком мал. xxxx = 9585: Для Safety без датчика и синхронного двигателя значение 4 должно быть введено в p9585. xxxx = 9601: уууу = 1: Если разрешены интегрированные в привод контроли движения (p9601.2 = 1) и расширенные функции без выбора (p9601.5 = 1), то PROFIsafe (p9601.3 = 1) или F-DI на системе (p9601.4 = 1) невозможны. уууу = 2: Расширенные функции без выбора (p9601.5 = 1) разрешены без разрешения интегрированных в привод контролей движения (p9601.2). уууу = 3: F-DI на системе разрешены без разрешения интегрированных в привод контролей движения (p9601.2). уууу = 4: F-DI на системе разрешены, одновременная установка PROFIsafe и F-DI через PROFIsafe (p9501.30) тогда не разрешена. уууу = 5: Передача предельного значения SLS через PROFIsafe (p9501.24) разрешена без разрешения PROFIsafe. уууу = 6: Передача безопасной позиции через PROFIsafe (p9501.25) разрешена без разрешения PROFIsafe.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Исправить параметр (при необходимости и во втором канале контроля, p9801): xxxx: параметр, уууу: дополнительная информация.</p> <p>xxxx = 9500: - Передача безопасной позиции через PROFIsafe (p9501.25) разрешена без разрешения PROFIsafe. Установить p9500 "SI Motion такт контроля" как целое кратное от p115[0] "Время выборки регулятора тока". Согласовать параметры 9300 и 9500, сохранить параметры (p0971 = 1) и выполнить POWER ON. При разрешенном гистерезисе/фильтрации (p9501.16 = 1) действует:</p>

- Установить параметры p9546/p9346 и p9547/p9347 по следующему правилу: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347.
- В случае разрешенной синхронизации фактических значений (p9501.3 = 1) дополнительно должно быть соблюдено следующее правило: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347.
- xxxx = 9501:
- Исправить параметры p9501.16 и p9301.16 или сбросить расширенные функции без выбора (p9601.5).
- xxxx = 9505:
- Исправить параметр p9501.1 или p9505.
- xxxx = 9507:
- Установить синхронный двигатель или асинхронный двигатель согласно p0300.
- xxxx = 9511:
- Согласовать параметры p9311 и p9511, сохранить параметры (p0971 = 1) и выполнить POWER ON.
- xxxx = 9517:
- Также проверить p9516.0.
- xxxx = 9522:
- Исправить параметры.
- xxxx = 9544:
- Исправить параметр (для линейных осей макс. значение ограничено до 1 мм).
- xxxx = 9585:
- Исправить параметр (при необходимости и во втором канале контроля, p9385).
- xxxx = 9601:
- yyyy = 1:
- Разрешить только интегрированные в привод контроля движения (p9601.2 = 1) и расширенные функции без выбора (p9601.5 = 1) или только PROFIsafe (p9601.3 = 1) или только F-DI на системе (p9601.4 = 1).
- yyyy = 2, 3:
- Разрешить только интегрированные в привод контроля движения (p9601.2 = 1).
- yyyy = 4:
- Если F-DI на системе разрешены, то одновременная установка PROFIsafe и F-DI через PROFIsafe (p9501.30) не разрешена, сбросить функциональность PROFIsafe или F-DI на системе.
- yyyy = 5:
- Для передачи предельного значения SLS через PROFIsafe (p9501.24 = 1) также разрешить PROFIsafe (p9601.3 = 1) и интегрированные в привод контроля движения (p9601.2 = 1).
- yyyy = 6:
- Для безопасной позиции через PROFIsafe (p9501.25 = 1) также разрешить PROFIsafe (p9601.3 = 1) и интегрированные в привод контроля движения (p9601.2 = 1).

<b>F01682</b>	<b>SI Motion CU: функция контроля не поддерживается</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Разрешенная в p9501, p9601, p9801, p9307 или p9507 функция контроля не поддерживается в этой версии микропрограммного обеспечения.</p> <p>Указание:</p> <p>Эта ошибка приводит к не квитуемому STOP A.</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: функция контроля SLP не поддерживается (p9501.1).</li> <li>2: функция контроля SCA не поддерживается (p9501.7 и p9501.8 ... 15 и p9503).</li> <li>3: функция контроля "процентвка SLS" не поддерживается (p9501.5).</li> <li>4: функция контроля "внешняя активация ESR" не поддерживается (p9501.4).</li> <li>5: функция контроля F-DI в PROFIsafe не поддерживается (p9501.30).</li> <li>6: разрешение синхронизации фактических значений не поддерживается (p9501.3).</li> <li>9: функция контроля не поддерживается микропрограммным обеспечением или бит разрешения не используется.</li> <li>10: функции контроля поддерживаются только для приводного объекта SERVO.</li> <li>11: функции контроля без датчика (p9506.1) поддерживаются только для интегрированных в привод контролей движения (p9601.2).</li> <li>12: функции контроля для ncSI на CU305 не поддерживаются.</li> <li>20: интегрированные в привод функции контроля движения поддерживаются только в комбинации с PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 и p9801.1 ... 2).</li> </ol>

- 21: разрешение безопасной функции контроля движения (в р9501) при разрешенных базовых функциях через PROFIsafe (р9601.2 = 0, р9601.3 = 1) не поддерживается.
- 22: функции контроля без датчика для формата "шасси" не поддерживаются.
- 23: функции контроля с датчиком для CU240 не поддерживаются.
- 24: функция контроля SDI не поддерживается (р9501.17).
- 25: интегрированные в привод функции контроля движения не поддерживаются (р9501, р9601.2).
- 26: гистерезис и фильтрация для функции контроля SSM без датчика не поддерживается (р9501.16).
- 27: F-DI и F-DO на системе не поддерживаются этим аппаратным обеспечением.
- 29: SINAMICS S120M: SSM без датчика не поддерживается.
- 31: передача предельного значения SLS (SG) через PROFIsafe (р9301/р9501.24) не поддерживается этим аппаратным обеспечением.
- 33: безопасные функции без выбора не поддерживаются (р9601.5, р9801.5).
- 34: безопасная позиция через PROFIsafe не поддерживается этим модулем.
- 36: функция "SS1 без ВЫКЛЗ" не поддерживается.
- 40: SIMOTION D410-2: интегрированные в привод функции контроля движения или управление PROFIsafe не поддерживается.
- 41: SIMOTION D410-2: безопасные функции для формата "шасси" не поддерживаются.
- 42: функции контроля движения SLP и SP для D4х5-2 и CX32-2 не поддерживаются (р9501.1, 25).
- 43: функции контроля движения SLP и SP, а также телеграммы PROFIsafe 31/901/902 для D410 не поддерживаются (р9501.1, 24, 25, 30 / 9611).
- 9586: установленное значение р9586/р9386 больше, чем поддерживаемое макс. значение.
- 9588: установленное значение р9588/р9388 больше, чем поддерживаемое макс. значение.
- 9589: установленное значение р9589/р9389 больше, чем поддерживаемое макс. значение.
- Помощь:**
- Сбросить затронутую функцию контроля (р9501, р9503, р9506, р9601, р9801, р9307, р9507).
  - Уменьшить установленное значение (р9586, р9588, р9589).
- Указание:
- ESR: Extended Stop and Retract (расширенный останов и отвод)
- SCA: Safe Cam (безопасный кулачок) / SN: Safe software cams (безопасный программный кулачок)
- SDI: Safe Direction (безопасное направление движения)
- SI: Safety Integrated
- SLP: Safely-Limited Position (безопасно ограниченная позиция) / SE: Safe software limit switches (безопасный программный конечный выключатель)
- SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость)
- SP: Safe Position (безопасная позиция)
- Смотри также: р9501, р9503, р9771

---

**F01683 SI Motion CU: нет разрешения SOS/SLS**

**Значение сообщения:**

-

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**

В р9501 безопасная базовая функция "SOS/SLS" не разрешена, хотя другие безопасные контроли разрешены.

Примечание.

Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety.

**Помощь:**

Разрешить функцию "SOS/SLS" (р9501.0) и выполнить POWER ON.

Указание:

SI: Safety Integrated

SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость)

SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe operating stop (безопасный останов работы)

Смотри также: р9501

---

<b>F01684</b>	<b>SI Motion: перепутаны предельные значения безопасно ограниченных позиций</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Для функции "Безопасно ограниченная позиция" (SLP) в р9534 стоит значение меньше, чем в р9535. Примечание. Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: предельные значения SLP1 перепутаны. 2: предельные значения SLP2 перепутаны.
<b>Помощь:</b>	Исправить предельные значения в р9534 и р9535 и выполнить POWER ON. Указание: SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (безопасно ограниченная позиция) / SE: Safe software limit switches (безопасный программный конечный выключатель)

---

<b>F01685</b>	<b>SI Motion CU: слишком высокое предельное значение безопасно ограниченной скорости</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Предельное значение для функции "Безопасно ограниченная скорость" (SLS) больше, чем скорость, соответствующая предельной частоте датчика в 500 кГц. Примечание. Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Макс. допустимая скорость.
<b>Помощь:</b>	Исправить предельные значения для SLS и выполнить POWER ON. Указание: SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость) Смотри также: р9531

---

<b>F01686</b>	<b>SI Motion: недопустимое параметрирование позиции кулачка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Как минимум один разрешенный "Безопасный кулачок" (SCA) спараметрирован в р9536 или р9537 слишком близко к диапазону допуска вокруг позиции модулю. Для распределения кулачков в одну дорожку необходимо соблюдение следующих условий. - Длина кулачка $x = r9536[x] - r9537[x]$ должна быть больше или равна допуску кулачка + допуск позиции ( $= r9540 + r9542$ ). Тем самым подразумевается, что у кулачков на одной дорожке значение минусовой позиции должно быть меньше плюсовой позиции. - Расстояние между 2 кулачками $x$ и $y$ (значение минусовой позиции $[y]$ - значение плюсовой позиции $[x] = r9537[y] - r9536[x]$ ) на одной дорожке кулачков должно быть больше или равно допуску кулачков + допуск позиции ( $= r9540 + r9542$ ).

Примечание.

Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety.

Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Номер "Безопасного кулачка" с недопустимой позицией.

Смотри также: p9501

**Помощь:**

Исправить позицию кулачка и выполнить POWER ON.

Указание:

SCA: Safe Cam (безопасный кулачок) / SN: Safe software cams (безопасный программный кулачок)

SI: Safety Integrated

Смотри также: p9536, p9537

**F01687**

**SI Motion: недопустимое параметрирование значения модуло (SCA) SN**

**Значение**

-

**сообщения:**

**Объект**

VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**

Спараметрированное значение модуло для функции "Безопасный кулачок" (SCA) не является кратным 360 000 мградусов.

Примечание.

Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety.

**Помощь:**

Исправить значение модуло для SCA и выполнить POWER ON.

Указание:

SCA: Safe Cam (безопасный кулачок) / SN: Safe software cams (безопасный программный кулачок)

SI: Safety Integrated

Смотри также: p9505

**F01688**

**SI Motion CU: синхронизация фактического значения запрещена**

**Значение**

-

**сообщения:**

**Объект**

VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**

- Разрешение синхронизации фактических значений в системе с 1 датчиком недопустимо.

- Одновременное разрешение синхронизации фактических значений и функции контроля с абсолютной референцией (SCA/SLP) недопустимо.

- Одновременное разрешение синхронизации фактических значений и безопасной позиции через PROFIsafe недопустимо.

Указание:

Эта ошибка приводит к не квиттируемому STOP A.

**Помощь:**

- Либо отключить функцию "Синхронизация фактического значения", либо спараметрировать систему с 2 датчиками.

- Сбросить либо функцию "Синхронизация фактического значения", либо функции контроля с абсолютной референцией (SCA/SLP) и выполнить POWER ON.

- Либо сбросить функцию "Синхронизация фактического значения", либо не разрешать "Безопасную позицию через PROFIsafe".

Указание:

SCA: Safe Cam (безопасный кулачок) / SN: Safe software cams (безопасный программный кулачок)

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (безопасно ограниченная позиция) / SE: Safe software limit switches (безопасный программный конечный выключатель)

SP: Safe Position (безопасная позиция)

Смотри также: p9501, p9526



<b>C01689</b>	<b>SI Motion: ось переконфигурирована</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	<p>Конфигурация оси была изменена (например, переключение между линейной и круговой осью).          Параметр p0108.13 внутренне устанавливается на правильное значение.          Примечание.          Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety.          Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):          Номер параметра, вызвавшего изменение          Смотри также: p9502</p>
<b>Помощь:</b>	<p>После переключения выполнить следующее.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Завершить режим ввода в эксплуатацию Safety (p0010).</li> <li>- Сохранить все параметры (p0977 = 1 или "Скопировать данные из RAM в ROM").</li> <li>- Выполнить POWER ON.</li> </ul> <p>После запуска управляющего модуля (CU) сообщение Safety F01680 или F30680 указывает на то, что контрольные суммы в r9398[0] и r9728[0] на приводе изменились. Поэтому необходимо выполнить следующее.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Снова активировать режим ввода в эксплуатацию Safety.</li> <li>- Пополнить режим ввода в эксплуатацию Safety.</li> <li>- Завершить режим ввода в эксплуатацию Safety (p0010).</li> <li>- Сохранить все параметры (p0977 = 1 или "Скопировать данные из RAM в ROM").</li> <li>- Выполнить POWER ON.</li> </ul> <p>Примечание.          В ПО для ввода в эксплуатацию согласованные единицы индицируются только после выгрузки конфигурации.</p>
<b>F01690</b>	<b>SI Motion: проблема сохранения данных в NVRAM</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	<p>Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)          Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)</p>
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	<p>Для сохранения параметров r9781 и r9782 (журнал регистрации Safety) недостаточно памяти в NVRAM на приводе.          Примечание.          Эта ошибка не приводит к реакции останова Safety.          Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):          0: физическая память NVRAM в приводе отсутствует.          1: недостаточно памяти в NVRAM.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 0:          - Использовать управляющий модуль с NVRAM.</p> <p>По значению ошибки = 1:          - Отключить ненужные функции, занимающие место в NVRAM.          - Связаться с "горячей линией".</p> <p>Указание:          NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (энергонезависимое ОЗУ)</p>

<b>A01691 (F)</b>	<b>SI Motion: Ti и To не подходят для такта DP</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Сконфигурированное время для коммуникации PROFIBUS недопустимо и такт DP используется как такт регистрации фактического значения для безопасных функций контроля движения. PROFIBUS с тактовой синхронизацией: Сумма Ti и To слишком велика для установленного такта DP. Такт DP должен быть больше суммы Ti и To мин. на 1 такт регулятора тока. PROFIBUS без тактовой синхронизации: Такт DP как минимум в 4 раза должен превышать такт регулятора тока. Внимание: Несоблюдение этого предупреждения может привести к периодическому появлению сообщения C01711 или C30711 со значением 1020 ... 1021.
Помощь:	Сконфигурировать Ti и To достаточно маленькими для используемого такта DP или увеличить цикл DP. Альтернатива при разрешенном интегрированном в привод контроле SI (p9601/p9801 > 0): Использовать такт регистрации фактического значения p9511/p9311 и установить тем самым независимо от такта DP. Такт DP как минимум в 4 раза должен превышать такт регулятора тока. Рекомендуемое отношение тактов мин. 8:1. Смотри также: p9511
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>F01692</b>	<b>SI Motion CU: значение параметра без датчика недопустимо</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Параметр не может быть спараметрирован с этим значением, если в p9506 выбраны функции контроля движения без датчика. Указание: Эта ошибка не приводит к безопасной реакции останова. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра с неправильным значением. Смотри также: p9501
Помощь:	- Исправить указанный в значении ошибки параметр. - При необходимости отключить функции контроля движения без датчика (p9506). Смотри также: p9501
<b>A01693 (F)</b>	<b>SI CU: Safety-параметрирование изменено, необходим горячий пуск/POWER ON</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Были изменены Safety-параметры, которые начнут действовать только после горячего пуска или POWER ON. Внимание: Все измененные параметры безопасных функций контроля движения вступают в силу только после горячего пуска или POWER ON. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер Safety-параметра, из-за изменения которого необходим горячий пуск или POWER ON.

<b>Помощь:</b>	- Выполнить горячий пуск (p0009 = 30, p0976 = 2, 3). - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). Указание: Перед проведением приемочного испытания необходимо выполнить POWER ON для всех компонентов.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	POWER ON

---

### **F01694 (A) SI Motion CU: версия микропрограммного обеспечения модуля двигателя старше управляющего модуля**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Версия микропрограммного обеспечения модуля двигателя старше версии управляющего модуля. Возможно, что Safety-функции недоступны (r9771/r9871). Указание: Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop. Это сообщение может появиться и в том случае, если после автоматического обновления микропрограммного обеспечения не был выполнен POWER ON (предупреждение A01007).
<b>Помощь:</b>	Обновить микропрограммное обеспечение модуля двигателя Смотри также: r9390, r9590
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

### **A01695 (F) SI Motion: модуль датчика был заменен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Модуль датчика, используемый для безопасных контролей движения, был заменен. Необходимо квитировать замену аппаратного обеспечения. После выполнения приемочного испытания. Указание: Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop.
<b>Помощь:</b>	Выполнить следующие шаги с ПО для ввода в эксплуатацию STARTER: - Нажать на экранную кнопку "Квиттировать замену аппаратного средства" в Safety-маске. - Выполнить функцию "Копировать RAM в ROM". - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). В качестве альтернативы выполнить следующие шаги в экспертном списке ПО для ввода в эксплуатацию: - Запустить функцию копирования для ID узла на приводе (p9700 = 1D шестн). - Подтвердить аппаратный CRC на приводе (p9701 = EC шестн). - Сохранить все параметры (p0977 = 1). - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). После выполнения приемочного испытания (См. Описание функций Safety Integrated). Для SINUMERIK действует: Замена компонентов с Safety-функциями поддерживается через HMI (область управления "Диагностика" --> программная клавиша "Список аварийных сообщений" --> программная клавиша "SI HW подтвердить" и т.д.). Точный порядок действий можно найти в следующей литературе: SINUMERIK – Описание функций Safety Integrated Смотри также: p9700, p9701
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>A01696 (F)</b>	<b>SI Motion: включение теста контролей движения при запуске</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Тест функций контроля движения был активен уже при запуске, что недопустимо. Поэтому, во избежание ошибок, тест будет выполнен только после повторного выбора спараметрированной в р9705 принудительной динамизации. Примечание. Это сообщение не приводит к реакции останова Safety. Смотри также: р9705
Помощь:	Выключить и снова включить принудительную динамизацию безопасных контролей движения. Источник сигнала для запуска спараметрирован во входном бинекторе р9705. Внимание: Для запуска тестового останова запрещено использовать входы ТМ54F. Указание: SI: Safety Integrated Смотри также: р9705
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>A01697 (F)</b>	<b>SI Motion: необходима проверка контролей движения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Установленное в р9559 время для принудительной динамизации функций контроля движения Safety превышено. Необходимо новое испытание. После следующего включения спараметрированной в р9705 принудительной динамизации сообщение отменяется и время контроля сбрасывается. Указание: - Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop. - При запуске пути отключения не проверяются автоматически, поэтому предупреждение всегда присутствует после запуска. - Испытание должно быть проведено в течение установленного макс. интервала времени (р9559, макс. 9000 часов), чтобы выполнить нормативные требования по своевременному обнаружению ошибок и условия расчета частоты отказов функций безопасности (значение PFH). Эксплуатация по истечении этого макс. промежутка времени разрешается, если можно обеспечить выполнение принудительной динамизации до входа персонала в опасную зону, когда он будет зависеть от правильной работы функций безопасности. Смотри также: р9559, р9705
Помощь:	Выполнить принудительную динамизацию безопасных контролей движения. Источник сигнала для запуска спараметрирован во входном бинекторе р9705. Внимание: Для запуска тестового останова запрещено использовать входы ТМ54F. Указание: SI: Safety Integrated Смотри также: р9705
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>A01698 (F)</b>	<b>SI CU: режим ввода в эксплуатацию активен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Выбран ввод в эксплуатацию функции "Safety Integrated". Это сообщение исчезает после завершения Safety-ввода в эксплуатацию. Указание: - Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop. - В режиме Safety-ввода в эксплуатацию функция "STO" выбрана в системе. Смотри также: p0010
Помощь:	Не требуется. Указание: CU: устройство управления SI: Safety Integrated
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<hr/>	
<b>A01699 (F)</b>	<b>SI CU: необходима проверка путей отключения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Установленное в p9659 время для принудительной динамизации Safety-цепей отключения превышено. Необходимо новое испытание Safety-цепей отключения. После следующего сброса функции "STO" сообщение исчезает, и время контроля сбрасывается. Указание: - Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop. - Испытание должно быть проведено в течение установленного макс. интервала времени (p9659, макс. 9000 часов), чтобы выполнить нормативные требования по своевременному обнаружению ошибок и условия расчета частоты отказов функций безопасности (значение PFH). Эксплуатация по истечении этого макс. промежутка времени разрешается, если можно обеспечить выполнение принудительной динамизации до входа персонала в опасную зону, когда он будет зависеть от правильной работы функций безопасности. Смотри также: p9659
Помощь:	Включить и снова выключить STO. Указание: CU: управляющий модуль SI: Safety Integrated STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<hr/>	
<b>C01700</b>	<b>SI Motion CU: запущен STOP A</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>Причина:</b>	<p>Привод останавливается через STOP A (гашение импульсов через Safety-цепь отключения управляющего модуля).</p> <p>Возможные причины:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Требование останова из второго канала контроля.</li> <li>- Импульсы не погашены по истечении спараметрированного времени (p9557) после выбора тестового останова.</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR граница превышена".</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01714 "SI Motion CU: безопасно ограниченная скорость превышена".</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01701 "SI Motion CU: инициирован STOP B".</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена".</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01716 "SI Motion CU: допуск для безопасного направления движения превышен".</li> </ul>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Устранить причину ошибки во втором канале контроля.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01706.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01714.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01701.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01715.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01716.</li> <li>- Проверить значение в p9557 (при наличии), при необходимости увеличить значение и выполнить POWER ON.</li> <li>- Проверить цепь отключения управляющего модуля (проверить коммуникацию DRIVE-CLiQ при наличии таковой).</li> <li>- Заменить модуль двигателя / силовой модуль.</li> <li>- Заменить управляющий модуль.</li> </ul> <p>Это сообщение может быть квитировано без POWER ON следующим образом:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Интегрированные в привод контроли движения: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.</li> <li>- Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт только в режиме приемочного испытания.</li> </ul> <p>Указание:</p> <p>SAM: Safe Acceleration Monitor (безопасный контроль ускорения)          SBR: Safe Brake Ramp (безопасная рампа торможения)          SI: Safety Integrated</p>

---

<b>C01701</b>	<b>SI Motion CU: запущен STOP B</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛЗ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Привод останавливается через STOP B (торможение по рампе торможения ВЫКЛЗ).</p> <p>Как следствие этой ошибки по истечении спараметрированного в p9556 времени или после выхода за нижнюю границу спараметрированного в p9560 порога скорости выводится сообщение C01700 "Инициирован STOP A".</p> <p>Возможные причины:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Требование останова из второго канала контроля.</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01714 "SI Motion CU: безопасно ограниченная скорость превышена".</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01711 "SI Motion CU: неисправность в канале контроля".</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01707 "SI Motion CU: допуск для безопасного останова работы превышен".</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена".</li> <li>- Вторичная реакция сообщения C01716 "SI Motion CU: допуск для безопасного направления движения превышен".</li> </ul>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Устранить причину ошибки во втором канале контроля.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01714.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01711.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01707.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01715.</li> <li>- Выполнить диагностику при наличии сообщения C01716.</li> </ul> <p>Это сообщение может быть квитировано без POWER ON следующим образом:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Интегрированные в привод контроли движения: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.</li> <li>- Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт только в режиме приемочного испытания.</li> </ul> <p>Указание:</p> <p>SI: Safety Integrated</p>

---

<b>C01706</b>	<b>SI Motion CU: SAM/SBR граница превышена</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Функции контроля движения с датчиком (p9506 = 0) или без датчика с установленным контролем на разгон (p9506 = 3): SAM – безопасный контроль на разгон. После запуска STOP B (SS1) или STOP C (SS2) скорость превысила установленный допуск. Функции контроля движения без датчика с установленным контролем рамы торможения (p9506 = 1): SBR – безопасный контроль рампы торможения. После запуска STOP B (SS1) или переключения SLS на более низкую ступень скорости, скорость превысила установленный допуск. Привод останавливается через сообщение C01700 "SI Motion: инициирован STOP A).
Помощь:	Проверить параметры торможения, при необходимости согласовать допуск для функции "SAM" или параметрирование функции "SBR". Это сообщение может быть квитировано без POWER ON следующим образом: - Интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe. - Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт только в режиме приемочного испытания. Указание: SAM: Safe Acceleration Monitor (безопасный контроль разгона) SBR: Safe Brake Ramp (безопасный контроль рампы) SI: Safety Integrated Смотри также: p9548, p9581, p9582, p9583

---

<b>C01707</b>	<b>SI Motion CU: допуск для безопасного останова работы превышен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Фактическая позиция удалась от заданной позиции больше чем на допуск состояния покоя. Привод останавливается через сообщение C01701 "SI Motion: запущен STOP B".
Помощь:	- Проверить, имеются ли другие ошибки безопасности и при необходимости осуществить диагностику данных ошибок. - Проверить, соответствует ли допуск состояния покоя точности и динамике регулирования оси. - Выполнить POWER ON. Это сообщение может быть квитировано без POWER ON следующим образом: - Интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe - Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт только в режиме приемочного испытания. Указание: SI: Safety Integrated SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe operating stop (безопасный останов работы) Смотри также: p9530

---

<b>C01708</b>	<b>SI Motion CU: запущен STOP C</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	СТОП2
Квиттирование:	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>Причина:</b>	Привод останавливается через STOP C (торможение по рампе торможения ВЫКЛЗ). По истечении спараметрированного времени активируется "Безопасный останов работы" (SOS). Возможные причины: - Требование останова от системы управления верхнего уровня. - Вторичная реакция сообщения C01714 "SI Motion CU: безопасно ограниченная скорость превышена". - Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена". - Вторичная реакция сообщения C01716 "SI Motion CU: допуск для безопасного направления движения превышен". Смотри также: p9552
<b>Помощь:</b>	- устранить причину ошибки на СЧПУ и выполнить POWER ON. - осуществить диагностику при наличии сообщения C01714/C01715/C01716. Это сообщение может быть квитировано следующим образом: - интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe - контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт. Указание: SI: Safety Integrated SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe operating stop (безопасный останов работы)

---

**C01709 SI Motion CU: запущен STOP D**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Привод останавливается через STOP D (торможение по траектории). По истечении спараметрированного времени активируется "Безопасный останов работы" (SOS). Возможные причины: - Требование останова от системы управления верхнего уровня. - Вторичная реакция сообщения C01714 "SI Motion CU: безопасно ограниченная скорость превышена". - Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена". - Вторичная реакция сообщения C01716 "SI Motion CU: допуск для безопасного направления движения превышен". Смотри также: p9553
<b>Помощь:</b>	- устранить причину ошибки на СЧПУ и выполнить POWER ON. - осуществить диагностику при наличии сообщения C01714/C01715/C01716. Это сообщение может быть квитировано следующим образом: - интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe - контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт. Указание: SI: Safety Integrated SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe operating stop (безопасный останов работы)

---

**C01710 SI Motion CU: запущен STOP E**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Привод останавливается через STOP E (движение отвода). По истечении спараметрированного времени активируется "Безопасный останов работы" (SOS). Возможные причины: - Требование останова от системы управления верхнего уровня. - Вторичная реакция сообщения C01714 "SI Motion CU: безопасно ограниченная скорость превышена". - Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена". - Вторичная реакция сообщения C01716 "SI Motion CU: допуск для безопасного направления движения превышен". Смотри также: p9554



**Помощь:**

- устранить причину ошибки на СЧПУ и выполнить POWER ON.
- осуществить диагностику при наличии сообщения C01714/C01715/C01716.

Это сообщение может быть квитировано следующим образом:

- интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe
- контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт.

Указание:  
 SI: Safety Integrated  
 SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe operating stop (безопасный останов работы)

<b>C01711</b>	<b>SI Motion CU: неисправность в канале контроля</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	NET
<b>Квитирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Привод при перекрестном сравнении обоих каналов контроля обнаружил расхождение между входными данными или результатами контролей и инициировал STOP F. Один из контролей более не функционирует надежно, т.е. безопасная работа более не возможна.</p> <p>Если активна как минимум одна функция контроля, то по истечении спараметрированной ступенчатой выдержки времени выводится сообщение C01701 "SI Motion: инициирован STOP B".</p> <p>Значение сообщения, приведшего к STOP F, отображается в r9725. Описанные значения сообщения относятся к перекрестному сравнению между управляющим модулем и модулем двигателя. Если привод используется вместе с SINUMERIK, то значения сообщения описаны в сообщении 27001 SINUMERIK. Описанные ниже значения сообщения могут встретиться и в следующих случаях, если явно названная причина не подходит:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Различное параметрирование тактов (p9500/p9300 или p9511/p9311).</li> <li>- Различное параметрирование типов осей (p9502/p9302).</li> <li>- Слишком быстрые такты (p9500/p9300, p9511/p9311).</li> <li>- При значениях сообщения 3, 44 ... 57, 232 и системах с 1 датчиком, разное параметрирование значений датчиков (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).</li> <li>- Ошибка синхронизации.</li> </ul> <p>Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация):          0 до 999: номер перекрестно сравненных данных, вызвавших эту ошибку.          Значения сообщения, не перечисленные ниже, служат только для внутренней диагностики ошибок Siemens.</p> <p>0: требование останова из другого канала контроля.</p> <p>1: образ состояния функций контроля SOS, SLS или SLP (список результатов 1) (r9710[0], r9710[1]).</p> <p>2: образ состояния функции контроля SCA или n &lt; px (список результатов 2) (r9711[0], r9711[1]).</p> <p>3: расхождение в фактическом значении положения (r9713) между обоими каналами контроля превышает допуск в p9542/p9342. При разрешенной синхронизации фактического значения (p9501.3/p9301.3) разница скорости (на базе фактического значения положения) превышает допуск в p9549/p9349.</p> <p>4: ошибка синхронизации перекрестного сравнения данных между обоими каналами.</p> <p>5: разрешения функция (p9501/p9301).</p> <p>6: предельное значение для SLS1 (p9531[0]/p9331[0]).</p> <p>7: предельное значение для SLS2 (p9531[1]/p9331[1]).</p> <p>8: предельное значение для SLS3 (p9531[2]/p9331[2]).</p> <p>9: предельное значение для SLS4 (p9531[3]/p9331[3]).</p> <p>10: допуск состояния покоя (p9530/p9330).</p> <p>11: верхнее предельное значение для SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).</p> <p>12: нижнее предельное значение для SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).</p> <p>13: верхнее предельное значение для SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).</p> <p>14: нижнее предельное значение для SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).</p> <p>31: допуск позиции (p9542/p9342) или (p9549/p9349) при разрешенной синхронизации фактического значения (p9501.3/p9301.3).</p> <p>32: допуск позиции при безопасном реферировании (p9544/p9344).</p> <p>33: время переключения скорости (p9551/p9351).</p> <p>35: время задержки гашения импульсов (p9556/p9356).</p> <p>36: время проверки гашения импульсов (p9557/p9357).</p> <p>37: переходное время STOP C на SOS (p9552/p9352).</p> <p>38: переходное время STOP D на SOS (p9553/p9353).</p> <p>39: переходное время STOP E на SOS (p9554/p9354).</p>

- 40: реакция останова при SLS (p9561/p9361).
- 41: реакция останова при SLP1 (p9562[0]/p9362[0]).
- 42: скорость отключения запрета импульсов (p9560/p9360).
- 43: тест памяти реакции останова (STOP A).
- 44 ... 57: Общее  
Возможная причина 1 (при вводе в эксплуатацию или изменении параметров)  
Разное значение допуска для функции контроля между двумя каналами контроля.  
Возможная причина 2 (при текущей работе)  
Предельные значения основываются на текущем фактическом значении (r9713). При отклонении безопасных фактических значений между обоими каналами контроля различаются и находящиеся на определенном расстоянии предельные значения (т.е. соответствует значению ошибки 3). Это можно установить через контроль безопасных фактических позиций.
- 44: фактическое значение положения (r9713) + предельное значение SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) \* Safety-такт контроля.
- 45: фактическое значение положения (r9713) - предельное значение SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) \* Safety-такт контроля.
- 46: фактическое значение положения (r9713) + предельное значение SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) \* Safety-такт контроля.
- 47: фактическое значение положения (r9713) - предельное значение SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) \* Safety-такт контроля.
- 48: фактическое значение положения (r9713) + предельное значение SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) \* Safety-такт контроля.
- 49: фактическое значение положения (r9713) - предельное значение SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) \* Safety-такт контроля.
- 50: фактическое значение положения (r9713) + предельное значение SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) \* Safety-такт контроля.
- 51: фактическое значение положения (r9713) - предельное значение SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) \* Safety-такт контроля.
- 52: позиция состояния покоя + допуск (p9530/9330).
- 53: позиция состояния покоя - допуск (p9530/9330).
- 54: фактическое значение положения (r9713) + предельное значение  $n_x$  (p9546/p9346) + допуск (p9542/p9342).
- 55: фактическое значение положения (r9713) + предельное значение  $n_x$  (p9546/p9346).
- 56: фактическое значение положения (r9713) - предельное значение  $n_x$  (p9546/p9346).
- 57: фактическое значение положения (r9713) - предельное значение  $n_x$  (p9546/p9346) - допуск (p9542/p9342).
- 58: текущее требование останова.
- 75: граница скорости  $n_x$  (p9546, p9346).  
При разрешенной функции "n<n<sub>x</sub>: гистерезис и фильтрация" (p9501.16=1) это значение ошибки появляется и при разном допуске гистерезиса ( p9547/p9347).
- 76: реакция останова при SLS1 (p9563[0]/p9363[0]).
- 77: реакция останова при SLS2 (p9563[1]/p9363[1]).
- 78: реакция останова при SLS3 (p9563[2]/p9363[2]).
- 79: реакция останова при SLS4 (p9563[3]/p9363[3]).
- 80: значение модуля для SP для круговых осей (p9505/p9305).
- 81: допуск скорости для SAM (p9548/p9348).
- 82: SGE для коэффициента коррекции SLS.
- 83: таймер приемочного испытания (p9558/p9358).
- 84: время перехода STOP F (p9555/p9355).
- 85: время перехода отказа шины (p9580/p9380).
- 86: идентификатор - система с 1 датчиком (p9526/p9326).
- 87: согласование датчика второго канала (p9526/p9326).
- 89: предельная частота датчика.
- 230: постоянная времени фильтрации для  $n < n_x$ .
- 231: допуск гистерезиса для  $n < n_x$ .
- 232: сглаженное фактическое значение скорости.
- 233: предельное значение  $n_x$  / Safety-такт контроля + допуск гистерезиса.
- 234: предельное значение  $n_x$  / Safety-такт контроля.
- 235: -предельное значение  $n_x$  / Safety-такт контроля.
- 236: -предельное значение  $n_x$  / Safety-такт контроля - допуск гистерезиса.
- 237: SGA  $n < n_x$ .
- 238: предельное значение скорости для SAM (p9568/p9368).
- 239: разгон для SBR (p9581/p9381 и p9583/p9383).
- 240: обратное значение разгона для SBR (p9581/p9381 и p9583/p9383).
- 241: время задержки для SBR (p9582/p9382).

- 242: Safety без датчика (p9506/p9306).
- 243: расширенное квитиование ошибки (p9507/p9307).
- 244: регистрация фактического значения без датчика - время фильтрации (p9587/p9387).
- 245: регистрация фактического значения без датчика - мин. ток (p9588/p9388).
- 246: допуск напряжения разгона (p9589/p9389).
- 247: SDI допуск (p9564/p9364).
- 248: SDI положительное - верхняя граница (0x7ffffff).
- 249: фактическое значение положения (r9713) - SDI допуск.
- 250: фактическое значение положения (r9713) + SDI допуск.
- 251: SDI отрицательное - нижняя граница (0x80000001).
- 252: SDI реакция останова (p9566/p9366).
- 253: SDI время задержки (p9565/p9365).
- 254: установка задержки обработки при регистрации фактического значения после разрешения импульсов (p9586/p9386).
- 255: установка поведения при запрете импульсов (p9509/p9309).
- 256: образ состояния функций контроля SOS, SLS, SLP, тестовый останов, SBR, SDI (список результатов 1 расш.) (r9710).
- 257: разные функции контроля для контролей движения без выбора (p9512/p9312).
- 258: отказоустойчивость регистрации фактического значения без датчика (p9585/p9385).
- 259: разный коэффициент масштабирования для безопасной позиции через PROFIsafe (p9574/p9374).
- 260: значение модуло вкл. масштабирование (p9505/p9305 и p9574/p9374) для SP с 16 бит.
- 261: разный коэффициент масштабирования для ускорения для SBR.
- 262: разный коэффициент масштабирования для обратного значения ускорения для SBR.
- 263: реакция останова для SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).
- 264: допуск позиции вкл. масштабирование (p9542/p9342 и p9574/p9374) для SP с 16 бит.
- 1000: контрольный таймер истек. Возникло слишком много изменений сигналов на безопасно-ориентированных входах.
- 1001: ошибка инициализации контрольного таймера.
- 1002:
- разное подтверждение пользователя по истечении таймера.
- Подтверждение пользователя неконсистентное. Состояние подтверждения пользователя по истечении времени в 2 с различается в обоих каналах.
- 1003:
- Референтный допуск превышен.
- При установленном подтверждении пользователя разница между новой вычисленной референтной точкой после запуска (абсолютный датчик) или реферирования (измерительная система с кодированным расстоянием или инкрементальная измерительная система) и безопасной фактической позицией (сохраненное значение + путь перемещения) больше, чем референтный допуск (p9544). В этом случае подтверждение пользователя сбрасывается.
- 1004:
- Семантическая ошибка при подтверждении пользователя.
1. При уже установленном подтверждении пользователя повторно была запущена установка. В этом случае подтверждение пользователя сбрасывается.
  2. Подтверждение пользователя было установлено, хотя ось еще не была реферирована.
- 1005:
- Для безопасного контроля движения без датчика: импульсы уже погашены при выборе тестового останова.
  - Для безопасного контроля движения с датчиком: STO уже активна при выборе тестового останова.
- 1011: разное состояние приемочного испытания между каналами контроля.
- 1012: семантическая ошибка фактического значения от датчика.
- 1020: отказ циклической коммуникации между каналами контроля.
- 1021: отказ циклической коммуникации между каналом контроля и модулем датчика.
- 1022: ошибка стробового импульса для DRIVE-CLiQ-датчика CU.
- 1023: ошибка при проверке эффективности в DRIVE-CLiQ-датчике.
- 1032: ошибка стробового импульса для DRIVE-CLiQ-датчика MM.
- 1033: ошибка при проверке смещения между POS1 и POS2 для DRIVE-CLiQ-датчика CU.
- 1034: ошибка при проверке смещения между POS1 и POS2 для DRIVE-CLiQ-датчика MM.
- 1041: слишком низкая величина тока (без датчика).
- 1042: семантическая ошибка - ток/напряжение.
- 1043: слишком много процессов разгона.
- 1044: семантическая ошибка - фактические значения тока.
- 5000 ... 5140:
- PROFIsafe-значения сообщения.
- При этих значениях ошибок управляющие сигналы повышенной безопасности (Failsafe Values) передаются на функции безопасности.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: возникла внутренняя программная ошибка (только для внутренней диагностики ошибок Siemens).

5012: ошибка при инициализации драйвера PROFIsafe.

5013: разные результаты инициализации на обоих контроллерах.

5022: ошибка при обработке F-параметров. Значения переданных F-параметров не совпадают с ожидаемыми значениями в драйвере PROFIsafe.

5025: разные результаты F-параметрирования на обоих контроллерах.

5026: CRC-ошибка у F-параметров. Переданное CRC-значение F-параметров не совпадает с рассчитанным в PST значением.

5065: при приеме телеграммы PROFIsafe была обнаружена ошибка связи.

5066: при приеме телеграммы PROFIsafe была обнаружена ошибка контроля времени.

6000 ... 6166:  
 PROFIsafe-значения сообщения (PROFIsafe-драйвер для PROFIBUS DP V1/V2 и PROFINET).  
 При этих значениях ошибок управляющие сигналы повышенной безопасности (Failsafe Values) передаются на функции безопасности.

6000: Возникла серьезная ошибка в коммуникации PROFIsafe.

6064 ... 6071: ошибка при обработке F-параметров. Значения переданных F-параметров не совпадают с ожидаемыми значениями в драйвере PROFIsafe.

6064: конечный адрес и адрес PROFIsafe различные (F\_Dest\_Add).

6065: конечный адрес недействителен (F\_Dest\_Add).

6066: исходный адрес недействителен (F\_Source\_Add).

6067: самоконтроль - недействительное текущее значение (F\_WD\_Time).

6068: неправильный уровень SIL (F\_SIL).

6069: неправильная длина F-CRC (F\_CRC\_Length).

6070: неправильная версия F-параметра (F\_Par\_Version).

6071: CRC-ошибка у F-параметров (CRC1). Переданное CRC-значение F-параметров не совпадает с рассчитанным в PROFIsafe-драйвере значением.

6072: неконсистентное F-параметрирование.

6165: при приеме телеграммы PROFIsafe была обнаружена ошибка связи. Ошибка может возникнуть и в том случае, когда после выключения и включения управляющего модуля или после подключения кабеля PROFIBUS-/PROFINET была получена противоречивая или устаревшая телеграмма PROFIsafe.

6166: при приеме телеграммы PROFIsafe была обнаружена ошибка контроля времени.

7000: разность безопасной позиции превышает спараметрированный допуск (p9542/p9342).

7001: значение масштабирования для безопасной позиции в 16-битном представлении слишком мало (p9574/p9374).

7002: разный счетчик тактов для передачи безопасной позиции в обоих каналах контроля.  
 Смотри также: r9555, r9725

**Помощь:**

Общий принцип действий:  
 Проверить такты контроля в обоих каналах и типы осей на тождественность и при необходимости установить одинаковыми. При повторном возникновении ошибки может помочь увеличение тактов контроля.  
 По значению сообщения = 0:  
 - В этом канале контроля ошибка не обнаружена. Учитывать сигнализацию ошибки другого канала контроля (у MM: C30711).  
 По значению сообщения = 3:  
 Этап ввода в эксплуатацию:  
 Нормирование датчика для собственного или второго канала установлено неправильно --> коррекция нормирования датчика.  
 При работе:  
 Контроль механической конструкции и сигналов датчика.  
 По значению сообщения = 4:  
 - Проверить такты контроля в обоих каналах на тождественность и при необходимости установить одинаковыми. В комбинации со значением ошибки 5 из другого канала контроля (у MM: C30711) необходимо увеличить такты контроля.  
 По значению сообщения = 232:  
 - Увеличить допуск гистерезиса (p9547/p9347). При необходимости увеличить установку фильтрации (p9545/p9345).  
 По значению сообщения = 1 ... 999:  
 - Если значение сообщения содержится в причине: Проверить подвергнутые перекрестному сравнению параметры, к которым относится значение сообщения.  
 - Скопировать Safety-параметры.  
 - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
 - Обновить ПО модуля двигателя.

- Обновить ПО управляющего модуля.
- Коррекция нормирования датчика. Разные фактические значения из-за механических ошибок (клиновые ремни, наезд на механическое ограничение, износ и слишком маленькая ширина окна, ошибка датчика ...).
- По значению сообщения = 1000:
  - Проверить относящийся к безопасно-ориентированному входу сигнал (плохой контакт).
- По значению сообщения = 1001:
  - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
  - Обновить ПО модуля двигателя.
  - Обновить ПО управляющего модуля.
- По значению сообщения = 1002:
  - Выполнить безопасное квитирование, установить подтверждение пользователя одновременно в двух каналах (в течение 2 с).
- По значению сообщения = 1003:
  - Проверить кинематику оси. Возможно, в отключенном состоянии ось была смещена и последняя сохраненная фактическая позиция более не совпадает с новой фактической позицией при следующем запуске.
  - Увеличить допуск для сравнения фактических значений при реферировании (p9544).
- После проверки фактические значения, выполнить POWER ON и снова установить подтверждение пользователя.
- По значению сообщения = 1004:
  - При 1. действует: выполнить безопасное квитирование. Заново установить подтверждение пользователя.
  - При 2. действует: выполнить безопасное квитирование. Установить подтверждение пользователя только поле реферирования оси.
- По значению сообщения = 1005:
  - Для безопасных контролей движения без датчика: проверить условия для разрешения импульсов.
  - Для безопасных контролей движения с датчиком: проверить условия для сброса STO.
- Указание:

Для силового модуля тестовый останов всегда выполняется при разрешении импульсов (вне зависимости с датчиком или без).
- По значению сообщения = 1011:
  - По диагностике см. параметр (r9571).
- По значению сообщения = 1012:
  - Обновить ПО модуля датчика.
  - Для системы с 1 датчиком действует: проверить параметры датчика на тождественность (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
  - Для DQI-датчика действует: При необходимости обновить микропрограммное обеспечение управляющего модуля до версии, для которой разрешен датчик DQI.
  - Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.
- По значению сообщения = 1020, 1021:
  - Проверить коммуникационное соединение.
  - Увеличить такты контроля (p9500, p9511).
  - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
  - Заменить аппаратное обеспечение.
- По значению сообщения = 1033:
  - При необходимости обновить микропрограммное обеспечение управляющего модуля до версии, для которой разрешен датчик DQI.
- По значению сообщения = 1041:
  - Проверить, достаточно ли в двигателе тока (> r9785[0]).
  - Уменьшить минимальный ток (p9588).
  - Для синхронных двигателей увеличить величину p9783.
  - Проверить, не активна ли функция "Регулируемый режим с подачей высокочастотного сигнала" (p1750.5 = 1) и при необходимости деактивировать.
- По значению сообщения = 1042:
  - Увеличить время разгона/торможения задатчика интенсивности (p1120/p1121).
  - Проверить правильность установок управление по току/скорости (должны отсутствовать колебания моментобразующего/полеобразующего тока и фактического значения скорости).
  - Снизить динамику заданного значения.
  - Проверить ток и величину напряжения и установить поведение регулирования таким образом, чтобы они более чем на 3% превышали бы ном. параметры преобразователя при работе или в случае ошибки.
- По значению сообщения = 1043:
  - Увеличить допуск напряжения (p9589).
  - Увеличить время разгона/торможения задатчика интенсивности (p1120/p1121).
  - Проверить правильность установок управление по току/скорости (должны отсутствовать колебания моментобразующего/полеобразующего тока и фактического значения скорости).

- Снизить динамику заданного значения.  
По значению сообщения = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:
  - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
  - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.
  - Обновить микропрограммное обеспечение.
  - Связаться с "горячей линией".
  - Заменить управляющий модуль.
- По значению сообщения = 5012:
  - Проверить установку адреса PROFIsafe управляющего модуля (p9610) и модуля двигателя (p9810). Адрес PROFIsafe не может быть 0 или FFFF!
- По значению сообщения = 5013, 5025:
  - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
  - Проверить установку адреса PROFIsafe управляющего модуля (p9610) и модуля двигателя (p9810).
  - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.
- По значению сообщения = 5022:
  - Проверить установку значений F-параметров на PROFIsafe-Slave (F\_SIL, F\_CRC\_Length, F\_Par\_Version, F\_Source\_Add, F\_Dest\_add, F\_WD\_Time).
- По значению сообщения = 5026:
  - Проверить и актуализировать значения F-параметров и вычисленных из них CRS F-параметров (CRC1) на PROFIsafe-Slave.
- По значению сообщения = 5065:
  - Проверить конфигурацию и коммуникацию на PROFIsafe-Slave (текущий №/CRC).
  - Проверить и при необходимости увеличить установку значения для F-параметра F\_WD\_Time на PROFIsafe-Slave.
  - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.
- По значению сообщения = 5066:
  - Проверить и при необходимости увеличить установку значения для F-параметра F\_WD\_Time на PROFIsafe-Slave.
  - Обработать диагностическую информацию на F-хосте.
  - Проверить соединение PROFIsafe.
- По значению сообщения = 6000:
  - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
  - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.
  - Увеличить такты контроля (p9500, p9511).
  - Обновить микропрограммное обеспечение.
  - Связаться с "горячей линией".
  - Заменить управляющий модуль.
- По значению сообщения = 6064:
  - Проверить и установку значения в F-параметре F\_Dest\_Add на PROFIsafe-Slave.
  - Проверить установку адреса PROFIsafe управляющего модуля (p9610) и модуля двигателя (p9810).
- По значению сообщения = 6065:
  - Проверить установку значения в F-параметре F\_Dest\_Add на PROFIsafe-Slave. Конечный адрес не может быть 0 или FFFF!
- По значению сообщения = 6066:
  - Проверить установку значения в F-параметре F\_Source\_Add на PROFIsafe-Slave. Исходный адрес не может быть 0 или FFFF!
- По значению сообщения = 6067:
  - Проверить и установку значения в F-параметре F\_WD\_Time на PROFIsafe-Slave. Текущее значение самоконтроля не может быть 0!
- По значению сообщения = 6068:
  - Проверить установку значения в F-параметре F\_SIL на PROFIsafe-Slave. Уровень SIL должен соответствовать SIL2!
- По значению сообщения = 6069:
  - Проверить установку значения в F-параметре F\_CRC\_Length на PROFIsafe-Slave. Установка длины CRC2 это 2-байт-CRC в V1-режиме и 3-байт-CRC в V2-режиме!
- По значению сообщения = 6070:
  - Проверить установку значения в F-параметре F\_Par\_Version на PROFIsafe-Slave. Значение для версии F-параметров это 0 в V1-режиме и 1 в V2-режиме!
- По значению сообщения = 6071:

- Проверить и при необходимости актуализировать значения F-параметров и вычисленных из них CRS F-параметров (CRC1) на PROFIsafe-Slave.
- По значению сообщения = 6072:
  - Проверить и при необходимости исправить установку значений F-параметров.
- Для F-параметров F\_CRC\_Length и F\_Par\_Version разрешены следующие комбинации:
  - F\_CRC\_Length = 2-байт-CRC и F\_Par\_Version = 0
  - F\_CRC\_Length = 3-байт-CRC и F\_Par\_Version = 1
- По значению сообщения = 6165:
  - При возникновении ошибки после запуска управляющего модуля или после подключения кабеля PROFIBUS-/PROFINET квитировать ошибку.
  - Проверить конфигурацию и коммуникацию на PROFIsafe-Slave.
  - Проверить и при необходимости увеличить установку значения для F-параметра F\_WD\_Time на PROFIsafe-Slave.
  - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.
- По значению сообщения = 6166:
  - Проверить конфигурацию и коммуникацию на PROFIsafe-Slave.
  - Проверить и при необходимости увеличить установку значения для F-параметра F\_WD\_Time на PROFIsafe-Slave.
  - Обработать диагностическую информацию на F-хосте.
  - Проверить соединение PROFIsafe.
- По значению сообщения = 7000:
  - Увеличить спараметрированный допуск (p9542/p9342).
  - Получить фактическую позицию из CU (r9713[0] и второго канала r9713[1] и проверить разность на достоверность.
  - Уменьшить разность фактической позиции из CU (r9713[0] и второго канала r9713[1] в случае системы с 2 датчиками.
- По значению сообщения = 7001:
  - Увеличить значение масштабирования для безопасной позиции в 16-битном представлении (p9574/p9374).
  - При необходимости уменьшить диапазон перемещения.
- По значению сообщения = 7002:
  - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
  - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.
- Это сообщение может быть квитировано следующим образом:
  - Интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.
  - Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт
- Смотри также: p9300, p9500

<b>C01712</b>	<b>SI Motion CU: неисправность при обработке F-IO</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Привод при перекрестном сравнении обоих каналов контроля обнаружил расхождение между параметрами или результатами обработки F-IO и инициировал STOP F. Один из контролей более не функционирует надежно, т.е. безопасная работа более не возможна.</p> <p>Safety-сообщение C01711 со значением сообщения 0 дополнительно отображается из-за запуска STOP F. Если активна как минимум одна функция контроля, то по истечении спараметрированной ступенчатой выдержки времени выводится Safety-сообщение C01701 "SI Motion: инициирован STOP B".</p> <p>Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация):</p> <p>Номер перекрестно сравненных данных, вызвавших эту сообщение.</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: SI расхождение - время контроля - входы (p10002, p10102).</li> <li>2: SI квитирование внутреннего события - входная клемма (p10006, p10106).</li> <li>3: SI STO входная клемма (p10022, p10122).</li> <li>4: SI SS1 входная клемма (p10023, p10123).</li> <li>5: SI SS2 входная клемма (p10024, p10124).</li> <li>6: SI SOS входная клемма (p10025, p10125).</li> <li>7: SI SLS входная клемма (p10026, p10126).</li> <li>8: SI SLS_Limit(1) входная клемма (p10027, p10127).</li> </ol>

- 9: SI SLS\_Limit(2) входная клемма (p10028, p10128).
- 10: SI Safe State выбор сигнала (p10039, p10139).
- 11 SI F-DI режим входа (p10040, p10140).
- 12: SI F-DO 0 источники сигналов (p10042, p10142).
- 13: разное состояние статически не активных источников сигналов (p10006, p10022 ... p10031).
- 14: SI расхождение - время контроля - выходы (p10002, p10102).
- 15: SI квитирование внутреннего события (p10006, p10106).
- 16: SI тест - датчик - квитирование - выбор - тестовый режим для тестового останова (p10046, p10146, p10047, p10147) .
- 17: SI время ожидания для тестового останова на DO (p10001).
- 18 ... 25: SI тест - датчик - квитирование (p10046, p10146, p10047, p10147) . Состояние ожидания внутреннего эхо-сигнала, созданное выбранным режимом тестового останова.
- 26 ... 33: SI тест - датчик - квитирование (p10046, p10146, p10047, p10147) . Состояние ожидания внешнего эхо-сигнала, созданное выбранным режимом тестового останова.
- 34 ... 41: SI тест - датчик - квитирование (p10046, p10146, p10047, p10147) . Состояние ожидания второго внутреннего эхо-сигнала, созданное выбранным режимом тестового останова.
- 42: внутренние данные для обработки второго внутреннего эхо-сигнала, созданные выбранным режимом тестового останова (p10047, p10147).
- 43: внутренние данные для обработки внутреннего эхо-сигнала, созданные выбранным режимом тестового останова (p10047, p10147).
- 44: внутренние данные для обработки внешнего эхо-сигнала, созданные выбранным режимом тестового останова (p10047, p10147).
- 45: внутренние данные для состояния инициализации режима тестового останова, а зависимости от параметров тестового останова.
- 46: SI цифровые входы - время подавления возникновения вибраций (p10017, p10117).
- 47: выбор F-DI для PROFIsafe (p10050, p10150).
- 48: маска используемых F-DI (p10006, p10022 ... p10031).
- 49: SI SDI положительное - входная клемма (p10030, p10130).
- 50: SI SDI отрицательное - входная клемма (p10031, p10131).
- 51: SI SLP входная клемма (p10032, p10132).
- 52: SI SLP Select входная клемма (p10033, p10133).
- 53: внутренние данные для логики отвода (p10009, p100109).
- 54: SI F-DI для отвода SLP (p10009, p100109).

**Помощь:**

- Проверить параметрирование в соответствующих параметрах и при необходимости исправить.
- Обеспечить идентичность посредством копирования данных SI во второй канал и после выполнить приемочное испытание.
- Проверка идентичности тактов контроля в p9500 и p9300.

Указание:  
 Это сообщение может быть квитировано через F-DI или PROFIsafe.  
 Смотри также: p9300, p9500

---

**C01714 SI Motion CU: безопасно ограниченная скорость превышена**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** HET

**Квиттирование:** СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Привод двигался быстрее, чем задано через предельное значение скорости (p9531). Привод останавливается через сконфигурированную реакцию останова (p9563).  
 Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация):  
 100: SLS1 превышена.  
 200: SLS2 превышена.  
 300: SLS3 превышена.  
 400: SLS4 превышена.  
 1000: предельная частота датчика превышена.

**Помощь:**

- проверить программу перемещения на СЧПУ.
- проверить и при необходимости согласовать границы для "Безопасно ограниченной скорости" (SLS) (p9531).

Это сообщение может быть квитировано следующим образом:  
 - интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe  
 - контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт.



Указание:  
 SI: Safety Integrated  
 SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость)  
 Смотри также: p9531, p9563

<b>C01715</b>	<b>SI Motion CU: превышение безопасно ограниченной позиции</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Ось вышла за спараметрированную позицию, которая контролируется функцией "SLP". Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация): 10: SLP1 нарушена. 20: SLP2 нарушена.
<b>Помощь:</b>	- Проверить программу перемещения в системе управления. - Проверить и при необходимости согласовать границы для функции "SLP" (p9534, p9535). Это сообщение может быть квитировано следующим образом: - Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт Указание: SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (безопасно ограниченная позиция) / SE: Safe software limit switches (безопасный программный конечный выключатель) Смотри также: p9534, p9535
<b>C01716</b>	<b>SI Motion CU: допуск для безопасного направления движения превышен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Произошло превышение допуска для функции "Безопасное направление движения". Привод останавливается через сконфигурированную реакцию останова (p9566). Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация): 0: превышение допуска для функции "Безопасное положительное направление движения". 1: превышение допуска для функции "Безопасное отрицательное направление движения".
<b>Помощь:</b>	- Проверить программу перемещения в системе управления. - Проверить и при необходимости согласовать допуск для функции "SDI" (p9564). Это сообщение может быть квитировано следующим образом: - Сбросить и снова выбрать функцию "SDI". - Выполнить безопасное квитирование через F-DI или PROFIsafe. Указание: SDI: Safe Direction (безопасное направление движения) SI: Safety Integrated Смотри также: p9564, p9565, p9566
<b>C01730</b>	<b>SI Motion CU: референтный кадр для динамической безопасно ограниченной скорости недействителен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>Причина:</b>	<p>Переданный через PROFIsafe референтный кадр отрицательный.                  Референтный кадр используется для формирования относительного предельного значения скорости на основе исходной величины "Предельное значение скорости SLS1" (p9531[0]).                  Привод останавливается через сконфигурированную реакцию останова (p9563[0]).                  Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация):                  Затребованный, недействительный референтный кадр.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Исправить в телеграмме PROFIsafe входные данные S_SLS_LIMIT_IST.                  Это сообщение может быть квитировано следующим образом:                  - Интегрированные в привод контроли движения: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.                  - Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт                  Указание:                  SI: Safety Integrated                  SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость)</p>

---

<b>C01745</b>	<b>SI Motion CU: проверить тормозящий момент для проверки тормоза</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON (CPАЗУ ЖЕ)
<b>Причина:</b>	<p>С помощью параметра p2003 было изменено нормирование тормозящего момента для проверки тормоза. Для проверки тормоза необходимо снова выполнить приемочное испытание Тем самым определяется, выполняется ли проверка тормоза как и прежде с правильным тормозящим моментом.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>- POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).                  - повторить приемочное испытание для безопасной проверки тормоза при использовании проверки тормоза.                  Смотри также: p2003</p>

---

<b>C01750</b>	<b>SI Motion CU: аппаратная ошибка, безопасный датчик</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Датчик, используемый для безопасных контролей движения, сигнализирует аппаратную ошибку.                  Код сообщения (r9749, дес. интерпретация):                  Слово состояния датчика 1, слово состояния датчика 2, приведшие к этому сообщению.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>- Проверить подключение датчика.                  - Заменить датчик.                  Это сообщение может быть квитировано следующим образом:                  - Интегрированные в привод контроли движения: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe                  - Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт.                  Указание по замене датчика для стороннего двигателя:                  Для квитирования этого Safety-сообщения необходимо скопировать серийный номер датчика.                  Это может быть выполнено через p0440 = 1 или p1990 = 1.</p>

---

<b>C01751</b>	<b>SI Motion CU: ошибка проверки эффективности, безопасный датчик</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Датчик DRIVE-CLiQ, применяемый для безопасных контролей движения, сообщает об ошибке при проверке активности.                  Код сообщения (r9749, дес. интерпретация):                  Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.</p>

**Помощь:**

- проверить подключение датчика.
- заменить датчик.

Это сообщение может быть квитировано следующим образом:

- интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe
- контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт

---

<b>C01770</b>	<b>SI Motion CU: ошибка рассогласования помехозащищенных входов или выходов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Цифровые входы/выходы повышенной безопасности (F-DI/F-DO) имеют разное состояние дольше, чем спараметрировано в r10002/r10102. Значение ошибки (r0949, побитовая интерпретация): уууухххх двоичн. хххх: ошибка рассогласования на цифровых входах повышенной безопасности (F-DI). Бит 0: ошибка рассогласования на F-DI 0 Бит 1: ошибка рассогласования на F-DI 1 ... уууу: ошибка рассогласования на цифровых выходах повышенной безопасности (F-DO). Бит 0: ошибка рассогласования на F-DO 0 ... Указание: При последовательном возникновении нескольких ошибок рассогласования, эта ошибка выводится только для первой возникшей ошибки.
<b>Помощь:</b>	- Проверить межсоединения F-DI (плохой контакт). Указание: Это сообщение может быть квитировано через F-DI или PROFIsafe. Ошибки рассогласования F-DI могут быть полностью квитированы только, если после устранения причины ошибки было выполнено безопасное квитирование (r10006 или квитирование через PROFIsafe). Пока безопасное квитирование не выполнено, соответствующий F-DI остается в безопасном состоянии. При циклическом переключении на F-DI время рассогласования при необходимости согласовано с частотой переключений.  Если период циклического переключающего импульса относится к двойному порядку величин значения из r10002, то необходимо опробовать следующие формулы: $r10002 < (tr / 2) - td$ (время рассогласования должно быть меньше половины периода минус реальное время рассогласования) $r10002 \geq r9500$ (время рассогласования должно составлять мин. r9500) $r10002 > td$ (время рассогласования должно быть больше реального встречающегося времени рассогласования переключения) td = возможное реальное время рассогласования в мс, которое может встретиться при переключении. Оно должно составлять как минимум 1 такт выборки SI (см. r9500). tr = период процесса переключения в мс. При активном устранении дребезга r10017 время рассогласования задается напрямую через время устранения дребезга.  Если период циклического переключающего импульса относится к двойному порядку времени устранения дребезга, то необходимо опробовать следующие формулы: $r10002 < r10017 + 1 \text{ мс} - td$ $r10002 > td$ $r10002 \geq r9500$  Пример: При такте выборки SI 12 мс и частоте переключений 110 мс (r10017 = 0) макс. время рассогласования может быть установлено следующим образом: $r10002 \leq (110/2 \text{ мс}) - 12 \text{ мс} = 43 \text{ мс}$

Округленно получается  $r10002 \leq 36$  мс (т.к. время рассогласования применяется округленным до целых тактов выборки SI, то требуется округление до целого такта SI, если результат не является кратным такту выборки SI).

Указание:

F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности)

F-DO: Failsafe Digital Output (цифровой выход повышенной безопасности)

<b>A01772</b>	<b>SI Motion CU: тестовый останов входов/выходов повышенной безопасности активен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Выполняется тестовый останов для цифровых входов повышенной безопасности (F-DI) и/или цифровых выходов повышенной безопасности (F-DO). Указание: F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности) F-DO: Failsafe Digital Output (цифровой выход повышенной безопасности)
<b>Помощь:</b>	Предупреждение исчезает автоматически после успешного завершения или отмены (в случае ошибки) тестового останова.

<b>F01773</b>	<b>SI Motion CU: ошибка тестового останова</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При тестовом останове выходов повышенной безопасности на стороне CU возникла ошибка. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): RRRVWXYZ шестн.: R: зарезервировано. V: фактическое состояние затронутого канала DO (ср. X) на CU (соответствует полученным из HW состояниям, Бит 0 = DO 0, Бит 1 = DO 1, и т.д.). W: требуемое состояние затронутого канала DO (ср. X, Бит 0 = DO 0, Бит 1 = DO 1, и т.д.). X: затронутые каналы DO, демонстрирующие ошибку (Бит 0 = DO 0, Бит 1 = DO 1, и т.д.). Y: причина ошибки тестового останова. Z: состояние тестового останова, при котором возникла ошибка.  Y: причина ошибки тестового останова Y = 1: сторона MM в неправильном состоянии тестового останова (внутренняя ошибка). Y = 2: ожидаемые состояния DO не были достигнуты (CU305: эхосчитывание через DI 22 / CU240 эхосчитывание DI 2). Y = 3: ошибка состояния таймера на стороне CU (внутренняя ошибка) Y = 4: ожидаемые состояния диагн. DO не были достигнуты (CU305: внутреннее эхосчитывание на канал MM). Y = 5: ожидаемые состояния вторых диагн. DO не были достигнуты (CU305: внутреннее эхосчитывание на канал CU). В зависимости от причины ошибки (2, 4 или 5), X и V показывают состояние DI или диагн. DO. При нескольких ошибках тестового останова отображается возникшая первой.  Z: состояние тестового останова и связанные с ним тестовые операции Z = 0 ... 3: этап синхронизации тестового останова между CU и модулем двигателя, операции переключения отсутствуют Z = 4: DO + ВЫКЛ и DO - ВЫКЛ Z = 5: проверка ожидаемого состояния Z = 6: DO + ВКЛ и DO - ВКЛ Z = 7: проверка ожидаемого состояния

Z = 8: DO + ВЫКЛ и DO - ВКЛ  
 Z = 9: проверка ожидаемого состояния  
 Z = 10: DO + ВКЛ и DO - ВЫКЛ  
 Z = 11: проверка ожидаемого состояния  
 Z = 12: DO + ВЫКЛ и DO - ВЫКЛ  
 Z = 13: проверка ожидаемого состояния  
 Z = 14: конец тестового останова

Ожидаемые состояния диагностики в табличной форме:

Состояние тестового останова: ожидаемое состояние Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: 0/-/-1

7: 0/-/-0

9: 0/-/-0

11: 1/-/-1

13: 0/-/-1

Ожидаемые состояния второй диагностики в табличной форме:

Состояние тестового останова: ожидаемое состояние Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: -/-/-1

7: -/-/-0

9: -/-/-1

11: -/-/-0

13: -/-/-1

DI ожидаемые состояния в табличной форме:

Состояние тестового останова: ожидаемое состояние Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: -/1/1/-

7: -/0/0/-

9: -/0/1/-

11: -/0/1/-

13: -/1/1/-

Пример:

Сигнализируется ошибка F01773 (CU) со значением ошибки = 0001\_0127 и ошибка F30773 (MM) со значением ошибки = 0000\_0127.

Это означает, что в состоянии 7 (Z = 7) после переключения DO-0 (X = 1) на ON/ON состояние внешнего эхо-сигнала было установлено неправильно (Y = 2).

Значение ошибки 0001\_0127 при этом указывает, что ожидался 0 (W = 0) и 1 (V = 1) был считан из аппаратного обеспечения.

Значение ошибки 0000\_0127 на MM при этом указывает ожидаемое состояние.

W и V при ошибке F30773 всегда совпадают и показывают с 0, что 0 ожидался на эхо-входе, но это не имело места на другом канале (CU).

#### Помощь:

Проверить межсоединения F-DO и перезапустить тестовый останов.

Указание:

Ошибка отменяется при успешном прохождении тестового останова.

При нескольких ошибках тестового останова отображается возникшая первой.

После повторного пуска тестового останова может быть выведена следующая уже имеющаяся ошибка тестового останова.

---

### A01774 SI Motion CU: требуется тестовый останов

**Значение**

-

**сообщения:**

**Объект**

VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

- После включения привода тестовый останов еще не был выполнен.
- После ввода в эксплуатацию необходим новый тестовый останов.
- Время для выполнения принудительной динамизации (тестовый останов) истекло (p10003).

Указание:

- Проверка должна быть проведена в течение установленного макс. интервала времени (p10003, макс. 8760 часов), чтобы выполнить нормативные требования по своевременному обнаружению ошибок и условия расчета частоты отказов функций безопасности (значение PFH). Эксплуатация по истечении этого макс. промежутка времени разрешается, если можно обеспечить выполнение принудительной динамизации до входа персонала в опасную зону, когда он будет зависеть от правильной работы функций безопасности.

**Помощь:** Запустить тестовый останов (BI: p10007).

---

**A01795 SI Motion CU: время ожидания после выхода из безопасного гашения импульсов истекло**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Не удалось активировать регистрацию фактического значения без датчика для расширенных функций без выбора после выхода из безопасного гашения импульсов в течение времени ожидания в 5 секунд. Снова произошел переход в состояние "Безопасное гашение импульсов".

**Помощь:**

- Проверить отсутствующие разрешения, препятствующие вводу системы регулирования привода в эксплуатацию (r0046).
- Обработать и устранить возможно имеющиеся сообщения об ошибках регистрации фактического значения без датчика.

---

**A01796 (F, N) SI CU: ожидать коммуникации**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Привод ожидает установки связи для выполнения безопасных функций.  
Указание:

В этом состоянии импульсы безопасно погашены.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: ожидание установки связи с SINUMERIK.  
2: ожидание установки связи с TM54F.  
3: ожидает установки связи PROFIsafe F-хост.

**Помощь:** Если сообщение через продолжительное время не исчезает автоматически, то в зависимости от коммуникации проверить следующее:  
Для коммуникации с SINUMERIK действует:  
- Проверить и устранить другие имеющиеся сообщения по коммуникации PROFIBUS.  
- Проверить правильность согласования осей на системе управления верхнего уровня с приводами в приводном устройстве.  
- Проверить и при необходимости установить разрешение для безопасных функций контроля движений для соответствующей оси на системе управления верхнего уровня.  
Для коммуникации с TM54F действует:  
- Проверить и устранить другие имеющиеся сообщения по коммуникации PROFIBUS с TM54F.  
- Проверить установку p10010. Должны быть перечислены все управляемые через TM54F приводные объекты.  
Для коммуникации с PROFIsafe F-хост действует:  
- Обработать другие имеющиеся сообщения по коммуникации PROFIsafe.  
- Проверить рабочее состояние F-хост.  
- Проверить коммуникационное соединение с F-хост.  
- Проверить коммуникационное соединение с модулем двигателя. Обеспечить подключение модуля двигателя при запуске управляющего модуля и его включение самое позднее с управляющим модулем. Иначе при дополнительном подсоединении или включении модуля двигателя потребуются выполнить Power On на управляющем модуле.  
Смотри также: p9601, p9801, p10010

Реакция при F:       НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Квиттирование при F:       СРАЗУ ЖЕ  
Реакция при N:       никакой  
Квиттирование при N:       никакой

---

**C01797       SI Motion CU: нет безопасного реферирования оси**

**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**       VECTOR\_G  
**Реакции:**       НЕТ  
**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:**       Сохраненная перед выключением позиция состояния покоя не совпадает с установленной при включении фактической позицией.  
Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация):  
1: ось не реферирована.  
2: отсутствует подтверждение пользователя.  
**Помощь:**       Если безопасное автоматическое реферирование невозможно, то пользователь через программную клавишу должен дать подтверждение пользователя для новой позиции. Тем самым эта позиция обозначается как безопасная.  
Указание:  
SI: Safety Integrated

---

**C01798       SI Motion CU: выполняется проверочный останов**

**Значение сообщения:**       -  
**Объект привода:**       VECTOR\_G  
**Реакции:**       НЕТ  
**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:**       Активен проверочный останов.  
**Помощь:**       Не требуется.  
Сообщение сбрасывается при завершении проверочного останова.  
Указание:  
SI: Safety Integrated

---

**C01799       SI Motion CU: режим приемочного испытания активен**

**Значение сообщения:**       -  
**Объект привода:**       VECTOR\_G  
**Реакции:**       НЕТ  
**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:**       Активен режим приемочного испытания. Сообщения POWER ON безопасных функций контроля движения во время приемочного испытания могут квитироваться с помощью клавиши RESET вышестоящей СЧПУ.  
**Помощь:**       Не требуется.  
Сообщение сбрасывается при выходе из режима приемочного испытания.  
Указание:  
SI: Safety Integrated

<b>F01800</b>	<b>DRIVE-CLiQ: ошибка аппаратного обеспечения/конфигурации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Возникла ошибка соединения DRIVE-CLiQ. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 100 ... 107: Коммуникация через розетку DRIVE-CLiQ 100 ... 107 не перешла в циклический режим. Причиной может быть ошибочная структура или конфигурация, приводящая к невозможному тактированию шины. 10: Потеря соединения DRIVE-CLiQ. Причиной может быть, к примеру, выемка кабеля DRIVE-CLiQ из устройства управления или короткое замыкание двигателей с DRIVE-CLiQ. Эта ошибка может быть квитирована только при циклической коммуникации. 11: Повторяющиеся ошибки при определении соединения. Эта ошибка может быть квитирована только при циклической коммуникации. 12: Соединение было определено, но обмен идентификаторами участников не работает. Причиной, вероятно, является неисправный компонент. Эта ошибка может быть квитирована только при циклической коммуникации.
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 100 ... 107: - Обеспечить унификацию версий микропрограммного обеспечения в компонентах DRIVE-CLiQ. - Избегать длинных топологий при коротких тактах регулятора тока. По значению ошибки = 10: - Проверить кабели DRIVE-CLiQ на управляющем модуле. - Устранить возможное короткое замыкание двигателей с DRIVE-CLiQ. - Выполнить POWER ON. По значению ошибки = 11: - Проверить соответствие конструкции электрошкафа и монтажа кабелей требованиям ЭМС. По значению ошибки = 12: - Заменить соответствующий компонент.
<b>A01840</b>	<b>SMI: найден компонент без параметров двигателя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Был найден SMI/DQI без параметров двигателя (к примеру, установлен как запасная часть). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер компонента из заданной топологии.
<b>Помощь:</b>	1. Снова загрузить данные SMI/DQI (данные двигателя/датчика) из резервной копии данных (p4690, p4691). 2. - Выполнить POWER ON для этого компонента (выключить/включить). Указание: DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated Смотри также: p4690, p4691



<b>A01900 (F)</b>	<b>PB/PN: ошибка телеграммы конфигурирования</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Контроллер пытается установить соединение с неправильной телеграммой конфигурирования.</p> <p>Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):</p> <p>1: Установка соединения с большим числом приводных объектов, чем сконфигурировано в устройстве. Приводные объекты для обмена данными процесса и их последовательность определяются в r0978.</p> <p>2: Слишком много слов данных PZD для Output или Input к одному приводному объекту. Число возможных PZD одного приводного объекта задается через число индексов в r2050/p2051.</p> <p>3: Нечетное число байт для Input или Output.</p> <p>4: Установочные данные для синхронизации не приняты. Дополнительную информацию см. A01902.</p> <p>211: Неизвестный блок параметрирования.</p> <p>223: Тактовая синхронизация для установленного в r8815[0] PZD Interface недопустима. Более одного PZD Interface работает с тактовой синхронизацией.</p> <p>253: PN Shared Device: недопустимая смешанная конфигурация PROFIsafe и PZD.</p> <p>254: PN Shared Device: недопустимое двойное распределение слота/субслота.</p> <p>255: PN: сконфигурированный и имеющийся приводной объект не совпадают.</p> <p>500: Недопустимая конфигурация PROFIsafe для установленного в r8815[1] Interface. Более одного PZD Interface работает с PROFIsafe.</p> <p>501: PROFIsafe ошибка параметров (к примеру, F_Dest).</p> <p>502: PROFIsafe не подходящая телеграмма.</p> <p>503: PROFIsafe соединение отклоняется, пока нет соединения с тактовой синхронизацией (p8969).</p> <p>Другие значения: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Проверить конфигурацию шины на стороне Master и Slave.</p> <p>По значению предупреждения = 1, 2: - Проверить список приводных объектов с обменом данными процесса (p0978).</p> <p>Указание: При r0978[x] = 0 все последующие приводные объекты в списке исключаются из обмена данными процесса.</p> <p>По значению предупреждения = 2: - Проверить число слов данных для Output и Input к приводному объекту.</p> <p>По значению предупреждения = 211: - Обеспечить Offline-версия &lt;= Online-версия.</p> <p>По значению предупреждения = 223, 500: - Проверить установку в r8839 и r8815. - Выполнить проверку на предмет вставленной, но не сконфигурированной CBE20. - Убедиться, что только один PZD Interface работает с тактовой синхронизацией или с PROFIsafe.</p> <p>По значению предупреждения = 255: - Проверить сконфигурированные приводные объекты.</p> <p>По значению предупреждения = 501: - Проверить установленный адрес PROFIsafe (p9610).</p> <p>По значению предупреждения = 502: - Проверить установленную телеграмму PROFIsafe (p60022, p9611).</p>

Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ1)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

<b>A01902</b>	<b>PВ/PN режим тактовой синхронизации, недопустимое параметрирование</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Недопустимое параметрирование для режима тактовой синхронизации. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 0: время цикла шины Tdr < 0,5 мс. 1: время цикла шины Tdr > 32 мс. 2: время цикла шины Tdr не является целым кратным от такта регулятора тока. 3: момент времени регистрации фактического значения Ti > время цикла шины Tdr или Ti = 0. 4: момент времени регистрации фактического значения Ti не является целым кратным от такта регулятора тока. 5: момент времени применения заданного значения To >= время цикла шины Tdr или To = 0. 6: момент времени применения заданного значения To не является целым кратным от такта регулятора тока. 7: время цикла приложения Master Tmarc не является целым кратным от такта регулятора скорости. 8: резерв шины времени цикла шины Tdr - время обмена данными Tdx меньше двух тактов регулятора тока. 10: момент времени применения заданного значения To <= время обмена данными Tdx + такт регулятора тока. 11: время цикла приложения Master Tmarc > 14 x Tdr или Tmarc = 0. 12: окно допуска PLL Tpll_w > Tpll_w_макс. 13: время цикла шины Tdr не является кратным всех базовых тактов p0110[x]. 16: у COMM BOARD момент времени для регистрации фактического значения Ti меньше двух тактов регулятора тока.
<b>Помощь:</b>	- Согласовать параметрирование шины Tdr, Ti, To. - Согласовать такт регулятора тока или скорости. По значению предупреждения = 10: - Уменьшить Tdx за счет сокращения числа участников на шине или более короткие телеграммы. Указание: PВ: PROFIBUS PН: PROFINET

<b>F01910 (N, A)</b>	<b>Полевая шина: заданное значение тайм-аут</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ3 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Получение заданных значений с интерфейса полевой шины (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) прервано. - Шинное соединение прервано. - Контроллер отключен. - Контроллер переведен в состояние STOP. Сммотри также: p2047
<b>Помощь:</b>	Установить шинное соединение и перевести контроллер в состояние RUN. PROFIBUS Slave-Redundancy: При работе на Y-Link в параметрировании Slave должно быть установлено " DP-Alarm-Mode = DPV1". Сммотри также: p2047
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**F01911 (N, A)   PB/PN отказ такта режима тактовой синхронизации**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**       Все объекты

**Реакции:**               Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ3)  
                              Infeed: ВЫКЛ1

**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**             Отказ телеграммы Global-Control для синхронизации тактов в циклическом режиме в течение нескольких последовательных тактов DP или нарушение в нескольких последовательных тактах DP заданного через телеграмму параметрирования временного раstra (см. время цикла шины Tdp и Tplw).

**Помощь:**             - Проверить физику шины (кабель, штекер, терминатор, экран и т.п.).  
                              - Проверить, была ли коммуникация прервана кратковременно или продолжительно.  
                              - Проверить загруженность шины или контроллера (к примеру, время цикла шины Tdp установлено слишком маленьким).  
                              PB: PROFIBUS  
                              PN: PROFINET

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**F01912 (N, A)   PB/PN отказ стробовых импульсов режима тактовой синхронизации**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**       B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:**               Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ3)  
                              Infeed: ВЫКЛ1

**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**             Макс. допустимое количество ошибок стробовых импульсов контроллера (режим тактовой синхронизации) было превышено в циклическом режиме.

**Помощь:**             - Проверить физику шины (кабели, штекер, терминатор, экран и т.п.).  
                              - Исправить соединение стробового импульса контроллера (p2045).  
                              - Проверить, правильно ли передается стробовый импульс контроллером (к примеру, создать трассировку с STW2.12 ... STW2.15 и запускающим сигналом ZSW1.3).  
                              - Проверить допустимую интенсивность отказов телеграмм (p0925).  
                              - Проверить загруженность шины или контроллера (к примеру, время цикла шины Tdp установлено слишком маленьким).  
                              Указание:  
                              PB: PROFIBUS  
                              PN: PROFINET

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

<b>A01920 (F)</b>	<b>PROFIBUS: прерывание циклического соединения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Циклическое соединение с PROFIBUS-Master прервано.
Помощь:	Установить соединение PROFIBUS и активировать PROFIBUS-Master с циклическим режимом.
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>A01921 (F)</b>	<b>PROFIBUS: получить заданные значения после To</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Выходные данные PROFIBUS-Masters (заданные значения) принимаются в неправильный момент времени в такте PROFIBUSn.
Помощь:	- проверить конфигурацию шины. - проверить параметры для тактовой синхронизации (обеспечить $T_o > T_{dx}$ ). Указание: To: момент времени передачи заданного значения Tdx: время обмена данными
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>A01930</b>	<b>PВ/PN разные такты регулятора тока тактовой синхронизации</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Такт регулятора тока всех приводов для режима тактовой синхронизации должен быть установлен одинаковым. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер приводного объекта с другим тактом регулятора тока.
Помощь:	Установить идентичные такты регулятора тока (p0115[0]). Указание: PВ: PROFIBUS PN: PROFINET Смотри также: p0115
<b>A01931</b>	<b>PВ/PN разные такты регулятора скорости тактовой синхронизации</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой

<b>Причина:</b>	Такт регулятора числа оборотов всех приводов для режима тактовой синхронизации должен быть установлен одинаковым. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер приводного объекта с другим тактом регулятора числа оборотов.
<b>Помощь:</b>	Установить одинаковые такты регулятора скорости (p0115[1]). Указание: PB: PROFIBUS PN: PROFINET Смотри также: p0115

**A01932 PB/PN нет тактовой синхронизации при DSC**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Нет тактовой синхронизации или стробового импульса тактовой синхронизации и выбран DSC. Указание: DSC: Dynamic Servo Control Смотри также: p0922
<b>Помощь:</b>	Установить тактовую синхронизацию через конфигурацию шины и передать стробовый импульс тактовой синхронизации. Смотри также: r2064

**A01940 PB/PN тактовая синхронизация не достигнута**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Шина находится в состоянии обмена данными (Data Exchange) и через телеграмму параметрирования был выбран режим тактовой синхронизации. Синхронизация с заданным Master тактом еще не могла быть осуществлена. - Master не передает изохронной глобальной контрольной телеграммы, хотя режим тактовой синхронизации был выбран через конфигурацию шины. - Master использует изохронный такт DP, отличный от переданного в телеграмме параметрирования на Slave. - Минимум один приводный объект имеет разрешение импульсов (и не управляется PROFIBUS/PROFINET).
<b>Помощь:</b>	- Проверить Master-приложение и конфигурацию шины. - Проверить согласованность между введенным тактом при конфигурировании Slave и установкой такта на Master. - Обеспечить, чтобы приводные объекты не имели разрешения импульсов. Разрешить импульсы только после синхронизации приводов PROFIBUS/PROFINET. Указание: PB: PROFIBUS PN: PROFINET

**A01941 PB/PN тактовый сигнал отсутствует при установлении связи через шину**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Шина находится в состоянии обмена данными (Data Exchange) и через телеграмму параметрирования был выбран режим тактовой синхронизации. Телеграмма Global-Control для синхронности не принимается.

**Помощь:** Проверить Master-приложение и конфигурацию шины.  
Указание:  
PB: PROFIBUS  
PN: PROFINET

---

**A01943 PB/PN нарушение тактового сигнала при установлении связи через шину**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Шина находится в состоянии обмена данными (Data Exchange) и через телеграмму параметрирования был выбран режим тактовой синхронизации. Телеграмма Global-Control для синхронности принимается нерегулярно.  
- Master отправляет иррегулярную телеграмму Global-Control.  
- Master использует изохронный такт DP, отличный от переданного в телеграмме параметрирования на Slave.  
**Помощь:** - Проверить Master-приложение и конфигурацию шины.  
- Проверить согласованность между введенным тактом при конфигурировании Slave и установкой такта на Master.  
Указание:  
PB: PROFIBUS  
PN: PROFINET

---

**A01944 PB/PN синхронность стробового импульса не достигнута**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Шина находится в состоянии обмена данными (Data Exchange) и через телеграмму параметрирования был выбран режим тактовой синхронизации.  
Синхронизация со стробовым импульсом Master (STW2.12 ... STW2.15 еще не могла быть осуществлена, т.к. изменения стробового импульса отличаются от сконфигурированного временного раstra Tmapc.  
**Помощь:** - Обеспечить правильное приращение стробовых импульсов Master в такте Master-приложения Tmapc.  
- Исправить подключение стробового импульса Master (p2045).  
Указание:  
PB: PROFIBUS  
PN: PROFINET

---

**A01945 PROFIBUS: соединение с Publisher нарушено**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 дес.  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Соединение минимум с одним Publisher при поперечной трансляции PROFIBUS нарушено.  
Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация):  
Бит 0 = 1: Publisher с адресом в r2077[0], соединение нарушено.  
...  
Бит 15 = 1: Publisher с адресом в r2077[15], соединение нарушено.  
**Помощь:** - PROFIBUS проверить кабели.  
- выполнить первичный ввод в эксплуатацию Publisher с нарушенным соединением.  
Смотри также: r2077

<b>F01946 (A)</b>	<b>PROFIBUS: соединение с Publisher отменено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	На этом приводном объекте соединение минимум с одним издателем было нарушено при поперечной трансляции PROFIBUS в циклическом режиме. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит 0 = 1: Издатель с адресом в r2077[0], соединение нарушено. ... Бит 15 = 1: Издатель с адресом в r2077[15], соединение нарушено.
<b>Помощь:</b>	- PROFIBUS проверить кабели. - проверить состояние Publisher с отмененным соединением. Смотри также: r2077
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<hr/>	
<b>F01950 (N, A)</b>	<b>PB/PN синхронизация режима тактовой синхронизации не удалась</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Синхронизация внутреннего такта с телеграммой Global-Control не удалась. Внутренний такт проявляет неожиданное смещение.
<b>Помощь:</b>	Только для внутренней диагностики ошибок Siemens. Указание: PB: PROFIBUS PN: PROFINET
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<hr/>	
<b>F01951</b>	<b>CU DRIVE-CLiQ: отсутствует синхронизация такта приложения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Для работы компонентов DRIVE-CLiQ с разным прикладным тактом от одной розетки DRIVE-CLiQ, требуется синхронизация с управляющим модулем. Эта синхронизация не удалась. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - Обновить ПО компонента DRIVE-CLiQ. - Обновить ПО управляющего модуля. Указание: При наличии расширения контроллера (к примеру, CX32, NX10) действует: Проверить, нет ли сообщений об ошибках от расширения контроллера и при наличии устранить их.

<b>F01952</b>	<b>CU DRIVE-CLiQ: синхронизация не поддерживается компонентом</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Для имеющейся конфигурации системы необходима поддержка синхронизации между базовым тактом, тактом DRIVE-CLiQ и тактом приложения через подключенные компоненты DRIVE-CLiQ. Но не все компоненты DRIVE-CLiQ имеют её. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер первого ошибочного компонента DRIVE-CLiQ.
Помощь:	Обновление микропрограммного обеспечения указанного в значении ошибки компонента. Указание: при необходимости также обновить другие компоненты в линии DRIVE-CLiQ.
<b>A01953</b>	<b>CU DRIVE-CLiQ: синхронизация не завершена</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	После включения приводной системы была запущена синхронизация между базовым тактом, тактом DRIVE-CLiQ и тактом приложения и еще не была завершена в течение допущенного времени. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). Если ошибка возникает после изменения времени выборки привода, то при наличии терминального модуля 31 (TM31) установить время выборки (p0115, p4099) целочисленно к тактам привода (p0115).
<b>F01954</b>	<b>CU DRIVE-CLiQ: синхронизация не удалась</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Синхронизация между базовым тактом, тактом DRIVE-CLiQ и прикладным тактом была запущен и не завершена успешно (к примеру, после включения). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	1. Устранить причину возможно имеющейся ошибки DRIVE-CLiQ. 2. Запустить новую синхронизацию, к примеру, через: - Извлечь PROFIBUS-Master и снова вставить. - Перезапустить PROFIBUS-Master. - Выключить и снова включить управляющий модуль. - Выполнить аппаратный сброс управляющего модуля (кнопка RESET, p0972). - Выполнить сброс параметров с загрузкой сохраненных параметров (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
<b>A01955</b>	<b>CU DRIVE-CLiQ: синхронизация DO не завершена</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой



**Причина:** После включения приводной системы была запущена синхронизация между базовым тактом, тактом DRIVE-CLiQ и тактом приложения и еще не была завершена в течение допущенного времени.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** Выполнить POWER ON для всех компонентов DO (выключить/включить).

---

**A01980 PN: прерывание циклического соединения**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Циклическое соединение с контроллером PROFINET прервано.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер прерванного соединения.

**Помощь:** Установить соединение PROFINET и активировать контроллер PROFINET в циклическом режиме.

---

**A01981 PN: макс. число контроллеров превышено**

**Значение сообщения:** информация 1: %1, информация 2: %2

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Контроллер пытается установить соединение с приводом, превышая тем самым разрешенное число соединений PROFINET.  
Предупреждение исчезает автоматически приблизительно через 30 сек.  
Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
уууухххх шестн.: уууу = информация 1, хххх = информация 2  
Информация 1 = 0: число соединений RT превышено  
Информация 1 > 0: число соединений IRT превышено  
Информация 2: разрешенное число соединений

**Помощь:** Проверить конфигурацию контроллеров PROFINET и установку p8929.  
Смотри также: p8929

---

**A01982 PROFINET: нет второго контроллера**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Была активирована функция PROFINET "Shared Device" (p8929 = 2). Но имеется только соединение с одним контроллером PROFINET.

**Помощь:** Проверить конфигурацию контроллеров PROFINET и установку p8929.  
Смотри также: p8929

---

**A01989 PROFINET: внутренняя ошибка при циклической передаче данных**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Циклические фактические значения и/или заданные значения не были переданы своевременно в течение сконфигурированного времени.  
Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** Правильно установить T\_io\_input или T\_io\_output.

**A01990 (F)**

**USS: PZD ошибка конфигурации**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Неправильная конфигурация данных процесса (PZD) для протокола USS.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
2: Число PZD (p2022) слишком велико для первого приводного объекта (p978[0]).  
Число возможных PZD одного приводного объекта задается через число индексов в r2050/p2051.

**Помощь:** По значению предупреждения = 2:  
Проверка числа PZD USS (p2022) и макс. числа PZD (r2050/p2051) первого приводного объекта (p0978[0]).

Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ1)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

**A02000**

**Генератор функций: старт невозможен**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Генератор функций уже запущен.

**Помощь:** Остановить генератор функций и после при необходимости перезапустить.  
Указание:  
Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
- устранить причину для этого предупреждения.  
- перезапустить генератор функций.  
Смотри также: r4800

**A02005**

**Генератор функций: привод не существует**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Указанный для подключения приводный объект не существует.  
Смотри также: r4815

**Помощь:** Использовать имеющийся приводной объект с соответствующим номером.  
Указание:  
Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
- устранить причину для этого предупреждения.  
- перезапустить генератор функций.  
Смотри также: r4815

---

**A02006      Генератор функций: привод для подключения не указан**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Не было указано привода для подключения в r4815.  
Смотри также: r4815

**Помощь:** Минимум один привод должен быть указан для подключения в r4815.  
Указание:  
Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
- устранить причину для этого предупреждения.  
- перезапустить генератор функций.  
Смотри также: r4815

---

**A02007      Генератор функций: привод это не SERVO/VECTOR/DC\_CTRL**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Указанный для подключения приводный объект это не SERVO/VECTOR или DC\_CTRL.  
Смотри также: r4815

**Помощь:** Использовать приводной объект SERVO/VECTOR/DC\_CTRL с соответствующим номером.  
Указание:  
Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
- устранить причину для этого предупреждения.  
- перезапустить генератор функций.

---

**A02008      Генератор функций: привод указан несколько раз**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Указанный для подключения приводный объект уже указан.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
номер указанного несколько раз приводного объекта.

**Помощь:** Указать другой приводной объект.  
Указание:  
Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
- устранить причину для этого предупреждения.  
- перезапустить генератор функций.

---

**A02009      Генератор функций: недопустимый режим работы**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Установленный режим работы (p1300) приводного объекта недопустим для использования генератора функций.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
номер соответствующего приводного объекта.

**Помощь:** Изменить режим работы для этого приводного объекта на p1300 = 20 (регулировка числа оборотов без датчика) или p1300 = 21 (регулировка числа оборотов с датчиком).  
 Указание:  
 Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
 - устранить причину для этого предупреждения.  
 - перезапустить генератор функций.

---

**A02010 Генератор функций: заданное значение числа оборотов привода не ноль**  
**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Заданное значение скоростей указанного для подключения привода больше, чем установленное через p1226 значение для определения состояния покоя.  
**Помощь:** Установить заданные значения числа оборотов всех указанных для подключения приводов на значение ноль.  
 Указание:  
 Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
 - устранить причину для этого предупреждения.  
 - перезапустить генератор функций.

---

**A02011 Генератор функций: фактическое значение числа оборотов привода не ноль**  
**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Фактическое значение скорости указанного для подключения привода больше, чем установленное через p1226 значение для определения состояния покоя.  
**Помощь:** Перед запуском генератора функций установить соответствующие приводы на число оборотов ноль.  
 Указание:  
 Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
 - устранить причину для этого предупреждения.  
 - перезапустить генератор функций.

---

**A02015 Генератор функций: нет разрешений приводов**  
**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Отсутствует приоритет управления и/или разрешения на указанном для подключения приводе.  
 Смотри также: p4815  
**Помощь:** Установить приоритет управления и все разрешения для указанного приводного объекта.  
 Указание:  
 Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
 - устранить причину для этого предупреждения.  
 - перезапустить генератор функций.

---

<b>A02016</b>	<b>Генератор функций: выполняется намагничивание</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Намагничивание на указанном для подключения приводном объекте еще не завершено. Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация): номер соответствующего приводного объекта. Смотри также: r4815
Помощь:	Ожидать намагничивания двигателя (r0056.4). Указание: Предупреждение сбрасывается следующим образом: - перезапустить генератор функций. Смотри также: r0056

---

<b>A02020</b>	<b>Генератор функций: параметры не могут быть изменены</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При активированном генераторе функций (p4800 = 1) его параметрирование не может быть изменено. Смотри также: r4810, r4812, r4813, r4815, r4820, r4821, r4822, r4823, r4824, r4825, r4826, r4827, r4828, r4829
Помощь:	- перед параметрированием остановить генератор функций (p4800 = 0). - при необходимости запустить генератор функций (p4800 = 1). Указание: Предупреждение сбрасывается следующим образом: - устранить причину для этого предупреждения. - перезапустить генератор функций. Смотри также: r4800

---

<b>A02025</b>	<b>Генератор функций: период слишком мал</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Значение для периода слишком мало. Смотри также: r4821
Помощь:	Проверить и согласовать значение для периода. Указание: Предупреждение сбрасывается следующим образом: - устранить причину для этого предупреждения. - перезапустить генератор функций. Смотри также: r4821

---

<b>A02026</b>	<b>Генератор функций: слишком большая ширина импульса</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой

**Причина:** Установленная ширина импульса слишком велика.  
Ширина импульса должна быть меньше периода.  
Смотри также: р4822

**Помощь:** Уменьшить ширину импульса.  
Указание:  
Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
- устранить причину для этого предупреждения.  
- перезапустить генератор функций.  
Смотри также: р4821, р4822

---

**A02030 Генератор функций: физический адрес равен нулю**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Указанный физический адрес имеет значение ноль.  
Смотри также: р4812

**Помощь:** Установить физический адрес на значение, отличное от нуля.  
Указание:  
Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
- устранить причину для этого предупреждения.  
- перезапустить генератор функций.  
Смотри также: р4812

---

**A02040 Генератор функций: недопустимое значение для смещения**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Значение для смещения больше, чем значение для верхнего ограничения или меньше, чем значение для нижнего ограничения.  
Смотри также: р4826

**Помощь:** Соответственно согласовать значение для смещения.  
Указание:  
Предупреждение сбрасывается следующим образом:  
- устранить причину для этого предупреждения.  
- перезапустить генератор функций.  
Смотри также: р4826, р4828, р4829

---

**A02041 Генератор функций: недопустимое значение для ширины полосы пропускания**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Ширина полосы пропускания, относительно такта разделения времени генератора функций, установлена слишком маленькой или слишком большой.  
В зависимости от такта разделения времени ширина полосы пропускания определена следующим образом:  
Ширина полосы пропускания\_макс. =  $1 / (2 \times \text{такт разделения времени})$   
Ширина полосы пропускания\_мин. = ширина полосы пропускания\_макс. / 100000  
Пример:  
Допущение: р4830 = 125 мкс  
--> ширина полосы пропускания\_макс. =  $1 / (2 \times 125 \text{ мкс}) = 4000 \text{ Гц}$   
--> ширина полосы пропускания\_мин. =  $4000 \text{ Гц} / 100000 = 0.04 \text{ Гц}$

	Указание: r4823: ширина полосы пропускания генератора функций r4830: такт разделения времени генератора функций Смотри также: r4823, r4830
<b>Помощь:</b>	Проверить и соответственно согласовать значение для ширины полосы пропускания. Указание: Предупреждение сбрасывается следующим образом: - устранить причину для этого предупреждения. - перезапустить генератор функций.
<hr/>	
<b>A02047</b>	<b>Генератор функций: недействительный такт разделения времени</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Выбранный такт разделения времени не соответствует никакому имеющемуся разделению времени. Смотри также: r4830
<b>Помощь:</b>	Ввести такт имеющегося разделения времени. Разделение времени может быть выгружено через r7901. Указание: Предупреждение сбрасывается следующим образом: - устранить причину для этого предупреждения. - перезапустить генератор функций. Смотри также: r7901
<hr/>	
<b>A02050</b>	<b>Трассировка: старт невозможен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Трассировка уже запущена. Смотри также: r4700
<b>Помощь:</b>	Остановить и после при необходимости запустить трассировку.
<hr/>	
<b>A02055</b>	<b>Трассировка: слишком маленькая продолжительность записи</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Значение для продолжительности записи слишком мало. Минимум это двойное значение такта записи. Смотри также: r4721
<b>Помощь:</b>	Проверить и соответственно согласовать значение для продолжительности записи.
<hr/>	
<b>A02056</b>	<b>Трассировка: слишком маленький такт записи</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Выбранный такт записи меньше, чем установленный базовый такт 0 (p0110[0]). Смотри также: r4720

**Помощь:** Увеличить значение для такта записи.

---

**A02057 Трассировка: недействительный такт разделения времени**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Выбранный такт разделения времени не соответствует никакому имеющемуся разделению времени.  
Смотри также: p4723

**Помощь:** Ввести такт имеющегося разделения времени. Разделение времени может быть выгружено через p7901.  
Смотри также: r7901

---

**A02058 Трассировка: такт разделения времени для бесконечной трассировки недействителен**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Выбранный такт разделения времени не может быть использован для бесконечной трассировки.  
Смотри также: p4723

**Помощь:** Ввести такт имеющегося разделения времени с временем цикла  $\geq 2$  мсек при макс. 4 каналах записи на трассировку или  $\geq 4$  мсек от 5 каналов записи на трассировку.  
Разделение времени может быть выгружено через p7901.  
Смотри также: r7901

---

**A02059 Трассировка: такт разделения времени для 2 x 8 каналов записи недействителен**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Выбранный такт разделения времени не может использоваться при наличии более 4 каналов записи.  
Смотри также: p4723

**Помощь:** Ввести такт имеющегося разделения времени с временем цикла  $\geq 4$  мс, или уменьшить число каналов записи до 4 на трассировку.  
Разделение времени может быть выгружено через p7901.  
Смотри также: r7901

---

**A02060 Trace: записываемый сигнал отсутствует**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** - Записываемый сигнал не был указан.  
- Указанные сигналы недействительны.  
Смотри также: p4730, p4731, p4732, p4733

**Помощь:** - указать записываемый сигнал.  
- проверить, может ли соответствующий сигнал быть записан трассировкой.



---

**A02061      Трассировка: недействительный сигнал**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** - указанный сигнал не существует.  
- указанный сигнал не может быть записан с помощью трассировки.  
Смотри также: p4730, p4731, p4732, p4733  
**Помощь:** - указать записываемый сигнал.  
- проверить, может ли соответствующий сигнал быть записан трассировкой.

---

**A02062      Трассировка: недействительный запускающий сигнал**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** - Запускающий сигнал не был указан.  
- Указанный сигнал не существует.  
- Указанный сигнал это не сигнал фиксированной точки.  
- Указанный сигнал не может использоваться в качестве запускающего сигнала для трассировки.  
Смотри также: p4711  
**Помощь:** Указать действительный запускающий сигнал.

---

**A02063      Трассировка: недействительный тип данных**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Указанный тип данных для выбора сигнала через физический адрес недействителен.  
Смотри также: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733  
**Помощь:** Использовать действительный тип данных.

---

**A02070      Трассировка: параметры не могут быть изменены**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** При активированной трассировке ее параметрирование не может быть изменено.  
Смотри также: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795  
**Помощь:** - Перед параметрированием остановить трассировку.  
- При необходимости запустить трассировку.

---

<b>A02075</b>	<b>Трассировка: слишком большое время предварительного запуска</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Установленное время предварительного запуска должно быть меньше, чем значение для продолжительности записи. Смотри также: r4721, r4722
Помощь:	Проверить и соответственно согласовать значение для времени предварительного запуска.
<b>F02080</b>	<b>Трассировка: параметрирование удалено из-за переключения единиц</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Из-за переключения единиц или изменения исходных параметров, параметрирование трассировки в приводном устройстве было удалено.
Помощь:	Заново запустить трассировку.
<b>A02099</b>	<b>Трасс: места в памяти устройства управления недостаточно</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Еще доступной памяти на устройстве управления более не достаточно для функции трассировки.
Помощь:	Уменьшить потребность в памяти, к примеру, следующим образом: - сократить продолжительность записи. - увеличить такт записи. - уменьшить количество записываемых сигналов. Смотри также: r4708, r4799
<b>A02100</b>	<b>Привод: слишком маленькое запаздывание вычисления регулятора тока</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Значение в r0118 приводит к запаздыванию такта, так как оно находится перед готовностью заданного значения. Возможные причины: - Резервная копия параметров с версией выше 4.3 была загружена на версию меньше/равную 4.3 - Свойства установки после замены компонента более не соответствуют параметрированию. Значение предупреждения (r2134, плавающая запятая): Мин. значение для r0118, при котором запаздывание более не возникает.
Помощь:	- Установить r0118 на значение ноль. - Установить r0118 на значение больше или равное значению предупреждения (при r1810.11 = 1). - Установить r0117 (от устройства) на автоматическую настройку (r0117 = 1). - Проверить версию микропрограммного обеспечения соответствующих компонентов. Смотри также: r0117, r0118

---

**A02150      ОА: приложение не может быть загружено**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Система не смогла загрузить приложение ОА.  
Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** - выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
- обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.  
- связаться с "горячей линией".  
Указание:  
ОА: Open Architecture  
Смотри также: r4950, r4955, p4956, r4957

---

**F02151 (A)      ОА: внутренняя программная ошибка**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Внутри приложения ОА возникла внутренняя программная ошибка.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** - выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
- обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.  
- связаться с "горячей линией".  
- заменить управляющий модуль  
Указание:  
ОА: Open Architecture  
Смотри также: r4950, r4955, p4956, r4957

Реакция при А: никакой

Квиттирование при А: никакой

---

**F02152 (A)      ОА: недостаточно памяти**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** ВЫКЛ1

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** На этом управляющем модуле сконфигурировано слишком много функций, блоков данных или приводов (к примеру, слишком много приводов, функциональных модулей, блоков данных, приложений ОА, блоков и т.п.).  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** - изменить конфигурацию на этом устройстве управления (к примеру, меньше приводов, функциональных модулей, блоков данных, приложений ОА, блоков и т.п.).  
- использовать дополнительные управляющие модули.  
Указание:  
ОА: Open Architecture

---

Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой

---

<b>F03000</b>	<b>NVRAM ошибка при операции</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При выполнении операции p7770 = 1, 2 для данных NVRAM возникла ошибка. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уухх шестн.: уу = причина ошибки, хх = ID приложения уу = 1: Операция p7770 = 1 не поддерживается в настоящей версии, если для затронутого приводного объекта активирован Drive Control Chart (DCC). уу = 2: Разная длина данных указанного приложения в NVRAM и резервной копии. уу = 3: Ошибка контрольной суммы данных в p7774. уу = 4: Нет данных для загрузки. Смотри также: p7770
<b>Помощь:</b>	Выбрать метод устранения согласно причине ошибки. При необходимости запустить операцию повторно.

---

<b>F03001</b>	<b>NVRAM ошибка контрольной суммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При обработке энергонезависимых данных (NVRAM) на управляющем модуле возникла ошибка контрольных сумм. Затронутые данные NVRAM были удалены.
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).

---

<b>F03500 (A)</b>	<b>ТМ: инициализация</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При инициализации терминального модуля, клемм устройства управления или терминальной платы 30 возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): уxxx дес. у = только для внутренней диагностики ошибок Siemens xxx = номер компонента (p0151)
<b>Помощь:</b>	- Выключить/включить питание управляющего модуля. - Проверить соединение DRIVE-CLiQ. - При необходимости заменить терминальный модуль. Терминальный модуль должен быть подключен напрямую к розетке DRIVE-CLiQ управляющего модуля. При повторном возникновении ошибки заменить терминальный модуль.

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**A03501       ТМ: изменение времени выборки**  
**Значение сообщения:**       -  
**Объект привода:**       Все объекты  
**Реакции:**               никакой  
**Квиттирование:**       никакой  
**Причина:**               Время выборки входов/выходов было изменено.  
                              Это изменение вступает в силу только после следующего запуска.  
**Помощь:**               Выполнить POWER ON.

---

**F03505 (N, A)   ТМ: аналоговый вход обрыв кабеля**  
**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**       Все объекты  
**Реакции:**               ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)  
**Квиттирование:**       СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:**               Сработал контроль обрыва провода для аналогового входа.  
                              Входной ток аналогового входа терминального модуля упал ниже спараметрированного в r4061[x]  
                              порогового значения.  
                              Индекс x = 0: аналоговый вход 0 (X522.1 до .3)  
                              Индекс x = 1: аналоговый вход 1 (X522.4 до .5)  
                              Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
                              uxxx дес.  
                              у = аналоговый вход (0 = аналоговый вход 0 (AI 0), 1 = аналоговый вход 1 (AI 1))  
                              xxx = номер компонента (p0151)  
                              Указание:  
                              Контроль обрыва провода активен для следующего типа аналогового входа:  
                              r4056[x] = 3 (вход по току однополярный контролируемый (+4 ... +20 мА))  
**Помощь:**               - Проверить проводку на предмет обрыва.  
                              - Проверить величину подводимого тока, возможно, что подаваемый сигнал слишком низкий.  
                              - Проверить нагрузочный резистор (250 Ом).  
                              Указание:  
                              Измеренный терминальным модулем входной ток может быть считан в r4052[x].  
                              При r4056[x] = 3 (вход по току однополярный контролируемый (+4 ... +20 мА)) действует:  
                              Ток ниже 4 мА не отображается в r4052[x], а выводится r4052[x] = 4 мА.  
  
Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой  
Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**A03506 (F, N)   Нет подачи питания 24 В**  
**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**       Все объекты  
**Реакции:**               никакой  
**Квиттирование:**       никакой  
**Причина:**               Отсутствует подача питания 24 В для цифровых выходов (X124).  
**Помощь:**               Проверить клеммы для источника питания (X124, L1+, M).

Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

---

**A03510 (F, N) TM: недостоверные данные калибровки**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** V\_INF, CU\_G130\_DP, CU\_G130\_PN, CU\_G150\_DP, CU\_G150\_PN, ENC, TB30, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, ХАБ  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** При запуске данные калибровки терминального модуля 31 (TM31) считываются и подвергаются семантическому контролю.  
 Минимум одни данные калибровки были определены как недействительные.  
 Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация):  
 Бит 1: значение 10 В аналогового входа 0 недействительно.  
 Бит 3: значение 10 В аналогового входа 1 недействительно.  
 Бит 4: смещение аналогового выхода 0 недействительно.  
 Бит 5: значение 10 В аналогового выхода 0 недействительно.  
 Бит 6: смещение аналогового выхода 1 недействительно.  
 Бит 7: значение 10 В аналогового выхода 1 недействительно.  
**Помощь:** - Выключить/включить питание управляющего модуля.  
 - Проверить разводку DRIVE-CLiQ.  
 Указание:  
 При повторном возникновении заменить модуль.  
 В принципе, дальнейшая работа возможна.  
 Затронутый аналоговый канал возможно не достигает специфицированной точности.  
 Реакция при F: Vector: НЕТ  
 Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

---

**A03510 (F, N) CU: недостоверные данные калибровки**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** При запуске данные калибровки для аналоговых входов считываются и проверяются на достоверность.  
 Как минимум одни данные калибровки признаны недействительными.  
**Помощь:** - Выключить/включить питание управляющего модуля.  
 - Проверить разводку DRIVE-CLiQ.  
 Указание:  
 При повторном возникновении заменить модуль.  
 В принципе, дальнейшая работа возможна.  
 Затронутый аналоговый канал возможно не достигает специфицированной точности.  
 Реакция при F: Vector: НЕТ  
 Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой

---

**A03550            ТМ: собственная частота фильтра заданного значения числа оборотов > частота Шаннона**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**       Все объекты

**Реакции:**               никакой

**Квиттирование:**       никакой

**Причина:**            Собственная частота фильтра заданного значения скорости (p1417) выше или равна частоте Шаннона. Частота Шаннона вычисляется по следующей формуле:  
0.5 / p4099[3]

**Помощь:**            Уменьшить собственную частоту фильтра заданного значения числа оборотов (фильтр нижних частот PT2) (p1417).

---

**F03590 (N, A)    ТМ: модуль не готов**

**Значение сообщения:**       %1

**Объект привода:**       Все объекты

**Реакции:**            Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)

**Квиттирование:**       СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**            Соответствующий терминальный модуль не посылает сигнала готовности и действительных циклических данных.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Номер приводного объекта соответствующего терминального модуля.

**Помощь:**            - проверить питание 24 В.  
- проверить разводку DRIVE-CLiQ.  
- проверить, отлично ли время выборки соответствующего приводного объекта от нуля (p4099[0]).

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой

Реакция при A:       никакой  
Квиттирование  
при A:               никакой

---

**A05000 (N)       Силовая часть: перегрев радиатора инвертора**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**       B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:**            никакой

**Квиттирование:**       никакой

**Причина:**            Порог предупреждения для перегрева на радиаторе инвертора был достигнут. Реакция устанавливается через r0290.  
При увеличении температуры радиатора еще на 5 К запускается ошибка F30004.

**Помощь:**            Проверить:  
- Находится ли внешняя температура в пределах определенных граничных значений?  
- Условия нагрузки и нагрузочный цикл рассчитаны правильно?  
- Отказ охлаждения?

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой

<b>A05001 (N)</b>	<b>Силовая часть: перегрев запирающего слоя чипа</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Порог предупреждения для перегрева силового полупроводникового элемента инвертора был достигнут. Указание: - Реакция устанавливается через r0290. - При увеличении температуры запирающего слоя еще на 15 K выводится ошибка F30025.
Помощь:	Проверить следующее: - Находится ли температура окружающей среды в пределах определенных предельных значений? - Условия нагрузки и нагрузочный цикл рассчитаны правильно? - Отказ охлаждения? - Слишком высокая частота модуляции? Указание: Если предупреждение появляется после уменьшения времени выборки регулятора тока (p0115[0]) при идентификации данных двигателя (измерение в состоянии покоя), то рекомендуется сначала выполнить ее со стандартным временем выборки и после изменить время выборки. Смотри также: r0037, r0290
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A05001 (N)</b>	<b>Силовая часть: перегрев запирающего слоя чипа</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Порог предупреждения для перегрева силового полупроводникового элемента инвертора был достигнут. Указание: - Реакция устанавливается через r0290. - При увеличении температуры запирающего слоя еще на 15 K выводится ошибка F30025.
Помощь:	Проверить: - Находится ли внешняя температура в пределах определенных граничных значений? - Условия нагрузки и нагрузочный цикл рассчитаны правильно? - Отказ охлаждения? - Частота импульсов слишком высока? Смотри также: r0037, r0290
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A05002 (N)</b>	<b>Силовая часть: превышение температуры приточного воздуха</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Порог предупреждения для повышенной температуры приточного воздуха достигнут. У силовых частей с воздушным охлаждением порог составляет 42 °C (гистерезис 2 K). Реакция устанавливается через r0290. При увеличении температуры приточного воздуха еще на 13 K, выводится ошибка F30035.



<b>Помощь:</b>	Проверить: - Находится ли внешняя температура в пределах определенных граничных значений? - Отказ вентилятора? Проверить направление вращения.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A05003 (N)      Силовая часть: перегрев внутреннего пространства**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Порог предупреждения для перегрева внутреннего пространства был достигнут. При повышении температуры внутреннего пространства еще на 5 К будет запущена ошибка F30036.
<b>Помощь:</b>	Проверить: - Находится ли внешняя температура в пределах определенных граничных значений? - Отказ вентилятора? Проверить направление вращения.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A05004 (N)      Силовая часть: перегрев выпрямителя**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Порог предупреждения для перегрева выпрямителя был достигнут. Реакция устанавливается через r0290. При увеличении температуры чипа еще на 5 К выводится ошибка F30037.
<b>Помощь:</b>	Проверить: - Находится ли внешняя температура в пределах определенных граничных значений? - Условия нагрузки и нагрузочный цикл рассчитаны правильно? - Отказ вентилятора? Проверить направление вращения. - Отказ одной фазы сети? - Неисправность одной цепи входного выпрямителя?
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A05005      Система охлаждения: объемный проток СОЖ слишком мал**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Система охлаждения: предупреждение - объемный проток ниже значения предупреждения
<b>Помощь:</b>	Проверить квитирующие сигналы и параметрирование (r0260 ... r0267). Проверить подачу охлаждающего вещества.

---

<b>A05006 (N)</b>	<b>Силовая часть: перегрев, температурная модель</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Разность температур между радиатором и чипом превысила допустимое предельное значение(только в силовых частях шасси). В зависимости от r0290 выполняется соответствующая реакция перегрузки. Смотри также: r0037
Помощь:	Не нужно. Предупреждение исчезает автоматически после понижения пограничного значения. Примечание. Если предупреждение не исчезает автоматически и температура продолжает повышаться, это может привести к неполадке F30024. Смотри также: r0290
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>N05007 (A)</b>	<b>Силовая часть: перегрев, температурная модель (шасси LT)</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Разность температур между радиатором и чипом превысила допустимое предельное значение(r0293) (только в силовых частях шасси). В зависимости от r0290 выполняется соответствующая реакция перегрузки. Смотри также: r0037, r0293
Помощь:	Не нужно. Предупреждение исчезает автоматически после понижения пограничного значения. Смотри также: r0290
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F05050</b>	<b>Параллельное подключение: разрешение импульсов несмотря на блокировку импульсов</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Силовая часть сигнализирует разрешение импульсов, хотя импульсы заблокированы. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер затронутой силовой части.
Помощь:	Силовая часть неисправна и должна быть заменена.

<b>F05051</b>	<b>Параллельное подключение: отсутствует разрешение импульсов силовой части</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Для одной или нескольких силовых частей импульсы не могут быть разрешены. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер затронутой силовой части.
Помощь:	- Квиттировать еще имеющиеся ошибки силовой части. - Блокировать импульсы соответствующей силовой части (p7001).

<b>A05052 (F)</b>	<b>Параллельное подключение: недопустимая асимметрия тока</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Отклонение отдельных токов силовых частей превышает указанный в r7010 порог предупреждения. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: фаза U. 2: фаза V. 3: фаза W.
Помощь:	- Заблокировать импульсы неисправной силовой части (p7001). - Проверить соединительные кабели. Дребезжание контактов может вызвать пики тока. - Дроссели двигателя не симметричны или неисправны и должны быть заменены. - Необходима калибровка или замена преобразователей тока.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

<b>A05053 (F)</b>	<b>Параллельное подключение: недопустимая асимметрия напряжения промежуточного контура</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Отклонение измеренных значений напряжения промежуточного контура превышает указанный в r7011 порог предупреждения
Помощь:	- заблокировать импульсы неисправной силовой части (p7001). - проверить соединительные кабели промежуточного контура. - измерение напряжения промежуточного контура неисправно и должно быть калибровано или обновлено.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

<b>A05054</b>	<b>Параллельное подключение: силовая часть деактивирована</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	У соответствующего приводного объекта активно меньше подключенных параллельно силовых частей, чем имеется в заданной топологии. Дальнейшая работа возможна только с уменьшенной мощностью.
Помощь:	При необходимости снова активировать деактивированные силовые части. Смотри также: p0125, p0895, p0897
<b>F05055</b>	<b>Параллельное включение: силовые части с недопустимыми кодовыми номерами</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Кодовые номера силовых частей не совпадают. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): параметр, в котором был определен первый иной кодовый номер силовой части.
Помощь:	Использовать силовые части с одинаковым кодовым номером. Для параллельного включения могут использоваться только силовые части с идентичными параметрами.
<b>F05055</b>	<b>Параллельное включение: силовые части с недопустимыми кодовыми номерами</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	V_INF
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Недопустимые кодовые номера силовых частей. Для параллельного включения могут использоваться только силовые части с идентичными параметрами. Возможные причины: - Кодовые номера силовых частей не совпадают. Для устройств книжного формата дополнительно действует: - С используемыми силовыми частями параллельное включение невозможно. - Число силовых частей в параллельном включении слишком велико.
Помощь:	Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Параметр, в котором был обнаружен недопустимый кодовый номер силовой части. - Использовать силовые части с одинаковым кодовым номером. Для устройств книжного формата дополнительно действует: - Использовать силовые части, допущенные для параллельного включения. - Уменьшить число силовых частей в параллельном включении.
<b>F05056</b>	<b>Параллельное подключение: различные версии EPROM силовой части</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Версии EEPROM силовых частей не совпадают. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): параметр, в котором был определен первый иной номер версии.
<b>Помощь:</b>	Использовать силовые части с идентичной версией EEPROM. Для параллельного подключения могут использоваться только силовые части с идентичными версиями EEPROM.

---

#### **F05057 Параллельное подключение: различные версии микропрограммного обеспечения силовой части**

<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Версии микропрограммного обеспечения подключенных параллельно силовых частей не совпадают. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): параметр, в котором был определен первый иной номер версии.
<b>Помощь:</b>	Использовать силовые части с идентичной версией микропрограммного обеспечения. Для параллельного подключения могут использоваться только силовые части с идентичными версиями микропрограммного обеспечения.

---

#### **F05058 Параллельное подключение: различные версии VSM EEPROM**

<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Версии EEPROM модулей Voltage Sensing (VSM) не совпадают. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): параметр, в котором был определен первый иной номер версии.
<b>Помощь:</b>	Для параллельного подключения могут использоваться только модули Voltage Sensing (VSM) с идентичными версиями EEPROM.

---

#### **F05059 Параллельное подключение: различные версии микропрограммного обеспечения VSM**

<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Версии микропрограммного обеспечения модулей Voltage Sensing (VSM) не совпадают. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): параметр, в котором был определен первый иной номер версии.
<b>Помощь:</b>	Для параллельных подключений могут использоваться только модули Voltage Sensing (VSM) с идентичными версиями микропрограммного обеспечения.

---

#### **F05060 Параллельное подключение: не подходящая версия микропрограммного обеспечения силовой части**

<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Для параллельного подключения силовых частей необходимо микропрограммное обеспечение от версии V02.30.01.00.  
**Помощь:** Обновить версию микропрограммного обеспечения силовых частей (мин. V02.30.01.00).

---

**F05061      Устройство питания, кол-во VSM**  
**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:** НЕТ  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Неправильное кол-во активных модулей Voltage Sensing (VSM) для устройство питания приводного объекта с силовыми частями на шасси.  
 При A\_Infeed (и при параллельном подключении) с каждой активной силовой частью должен быть согласован активный VSM.  
 При S\_Infeed с активным приводным объектом должен быть согласован минимум один активный VSM.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): кол-во актуальных согласованных с приводным объектом VSM.  
**Помощь:** Согласовать кол-во активных модулей Voltage Sensing (VSM).

---

**F05064      Параллельное включение: ошибка синхронизации импульсов**  
**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3)  
**Квиттирование:** POWER ON (СРАЗУ ЖЕ)  
**Причина:** Ошибка синхронизации импульсов минимум у одной из включенных параллельно силовых частей  
**Помощь:** Перезапустить приводную систему.

---

**F06000      Устройство питания: время контроля подзарядки истекло**  
**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** V\_INF  
**Реакции:** ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Силовая часть после включения сетевого контактора не сигнализирует состояния READY в течение времени контроля (r0857).  
 Завершение подзарядки промежуточного контура не могло быть осуществлено по одной из следующих причин.  
 1) Сетевое напряжение отсутствует.  
 2) Сетевой контактор/сетевой выключатель не замкнут.  
 3) Слишком низкое напряжение сети.  
 4) Напряжение сети установлено неправильно (r0210).  
 5) Перегрев резисторов, так как было осуществлено слишком много подзарядок на единицу времени.  
 6) Перегрев резисторов, так как емкость промежуточного контура слишком велика.  
 7) Перегрев резисторов, так как при отсутствии готовности к работе (r0863.0) устройства питания промежуточный контур лишился активной мощности.  
 8) Перегрев резисторов, так как во время быстрой разрядки промежуточного контура модулем Braking сетевой контактор был закрыт.  
 9) Замыкание на землю или короткое замыкание в промежуточном контуре.  
 10) Возможно, неисправность включения (только устройства формата "шасси").  
 Смотри также: r0210, r0857  
**Помощь:** Общая информация.  
 - Проверить напряжение сети в клеммах подключения питания.  
 - Проверить установку напряжения сети (r0210).  
 - Проверить и при необходимости увеличить время контроля (r0857).  
 - При необходимости учитывать другие сообщения силовой части (например, F30027).

- Для устройств "книжного" формата: ожидать (ок. 8 мин.) охлаждения резисторов. При этом отсоединить устройство питания от сети.
- По 5):
- Учесть допустимую периодичность подзарядки (см. соответствующий Справочник по оборудованию).
- По 6):
- Проверить общую мощность промежуточного контура и при необходимости уменьшить в соответствии с максимально допустимым уровнем (см. соответствующий Справочник по оборудованию).
- По 7):
- Подключить сообщение о готовности к работе устройства питания (r0863.0) в логику разрешения приводов, подключенных к этому промежуточному контуру.
- По 8):
- Проверить подключение внешнего сетевого контактора. Во время быстрой разрядки промежуточного контура сетевой контактор должен быть открыт.
- По 9):
- Проверить промежуточный контур на замыкание на землю и на короткое замыкание.

---

<b>F06010</b>	<b>Устройство питания: силовая часть EP 24 В отсутствует при работе</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)
Квиттирование:	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Разрешение импульсов через клемму EP на модуле питания (X21.3, X21.4) было отменено при работе. Указание: ER: Enable Pulses (разрешение импульсов)
Помощь:	- Не размыкать сетевой выключатель при работе, а только при заперении импульсов. - Проверить межсоединения клеммы EP (X21.3, X21.4) на модуле питания и исключить плохой контакт.

---

<b>F06100</b>	<b>Устройство питания: отключение из-за пониженного напряжения сети</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)
Квиттирование:	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Фильтрованное (стационарное) значение напряжения сети ниже, чем порог ошибки (p0283). Условие ошибки: $U_{eff} < p0283 * p0210$ . Значение ошибки (r0949, плавающая запятая): актуальное стационарное напряжение сети.
Помощь:	- Проверить сеть. - Проверить напряжение питающей сети (p0210). - Проверить пороговое значение (p0283).

---

<b>A06105 (F)</b>	<b>Устройство питания: пониженное напряжение сети</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Фильтрованное (стационарное) значение напряжения сети ниже, чем порог предупреждения (p0282). Условие предупреждения: $U_{eff} < p0282 * p0210$ . Значение предупреждения (r2124, плавающая запятая): актуальное стационарное напряжение сети.
Помощь:	- проверить сеть. - проверить напряжение питающей сети (p0210). - проверить порог предупреждения (p0282).

Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

**F06211**      **Устройство питания: суммарный ток недопустимо высокий**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Сглаженная сумма фазных токов ( $i_1 + i_2 + i_3$ ) недопустимо высока. Суммарный ток превысил спараметрированный порог для контроля замыкания на землю (p0287).  
 Возможные причины:  
 - Имеет место замыкание на землю, являющееся причиной высокого суммарного тока (r0069.6). Постоянная составляющая токов сети может вызвать повреждение/разрушение силовой части, дросселя, фильтра или двигателя!  
 - Измерение тока в силовой части неисправно.  
 Значение ошибки (r0949, плавающая запятая):  
 Сглаженная сумма фазных токов.

**Помощь:** - Проверить сеть на предмет замыкания на землю и при наличии устранить замыкание на землю.  
 - Проверить установленный порог контроля замыкания на землю (p0287).  
 - При необходимости заменить силовую часть.

---

**A06301 (F)**      **Устройство питания: перенапряжение сети**

**Значение сообщения:** напряжение сети: %1

**Объект привода:** В\_INF

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Отфильтрованное (стационарное) значение напряжения сети  $U_{eff}$  выше, чем порог предупреждения (p0281).  
 Условие предупреждения:  $U_{eff} > p0281 * p0210$ .  
 Значение предупреждения (r2124, плавающая запятая):  
 актуальное стационарное напряжение сети.

**Помощь:** - проверить сеть.  
 - проверить напряжение питающей сети (p0210).  
 - проверить порог предупреждения (p0281).  
 Смотри также: p0210

Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

**F06310 (A)**      **Напряжение питающей сети (p0210) спараметрировано неправильно**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** У устройств AC/AC измеренное напряжение промежуточного контура после завершенной подзарядки лежит вне поля допуска.  
 Для поля допуска действует:  $1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210$ .  
 Указание:  
 Ошибка может быть квитирована только при выключенном приводе.  
 Смотри также: p0210

**Помощь:** - проверить и при необходимости изменить спараметрированное напряжение питающей сети (p0210).  
 - проверить напряжение сети.  
 Смотри также: p0210



Реакция при А:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при А:

---

<b>F06310 (A)</b>	<b>Устройство питания: напряжение питающей сети (p0210) спараметрировано неправильно</b>
<b>Значение сообщения:</b>	напряжение сети: %1
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	После завершения подзарядки напряжение сети Ueff было рассчитано на основе измеренного напряжения промежуточного контура. Это напряжение Ueff выходит за пределы диапазона допуска напряжения сети. Для диапазона допуска действует: $85 \% * p0210 < Ueff < 110 \% * p0210$ . Значение ошибки (r0949, плавающая запятая): Актуальное напряжение сети Ueff. Смотри также: p0210
<b>Помощь:</b>	- проверить и при необходимости изменить спараметрированное напряжение питающей сети (p0210). - проверить напряжение сети. Смотри также: p0210
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой

---

<b>F06311</b>	<b>Устройство питания: ошибка напряжение питающей сети (p0210)</b>
<b>Значение сообщения:</b>	напряжение сети: %1
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Указанное в p0210 номинальное значение напряжения сети лежит вне диапазона номинального напряжения силовой части. После завершения подзарядки актуальное напряжение сети Ueff было вычислено на основе измеренного напряжения промежуточного контура. Это напряжение Ueff не находится в пределах расширенного допустимого диапазона допуска установленного напряжения сети в p0210. Для расширенного диапазона допуска действует: $75 \% * p0210 < Ueff < 120 \% * p0210$ . Значение предупреждения (r2124, плавающая запятая): имеющееся напряжение сети Ueff. Смотри также: p0210
<b>Помощь:</b>	- проверить и при необходимости изменить спараметрированное напряжение питающей сети (p0210). - проверить напряжение сети. Смотри также: p0210

---

<b>F06700 (A)</b>	<b>Устройство питания: сетевой контактор включается под нагрузкой</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Сетевой контактор устройства питания должен срабатывать при команде ВКЛ под нагрузкой.
<b>Помощь:</b>	- нет нагрузки на промежуточный контур, если устройство питания не подает рабочего сообщения (r0863.0 = 1). - после отключения устройства питания отключить все силовые части на промежуточном контуре. Для этого правильно подключить рабочее сообщение устройства питания (r0863.0).

Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой

---

**A06810 (F) Устройство питания: промежуточный контур, порог предупреждения**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** В\_INF  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Напряжение промежуточного контура при работе опустилось ниже порога предупреждения. Порог предупреждения получается из суммы r0279 и r0296. Возможными причинами являются:  
 - Провал напряжения сети или иная ошибка сети  
 - Перегрузка устройства питания  
 - Для активного модуля питания: неправильное параметрирование регулятора  
 Смотри также: r0279, r0296  
**Помощь:**  
 - Проверить напряжение и качество сети  
 - Уменьшить отбор мощности, избегать скачкообразных нагрузочных циклов  
 - Для активного модуля питания: согласовать параметрирование регулятора (к примеру, автоматическая идентификация сети (r3410 = 4, 5)).  
 Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

**A06900 (F) Модуль торможения: ошибка (1 -> 0)**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** В\_INF  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Модуль торможения сигнализирует через клемму X21.4 ("книжный" формат) или клемму X21.5 (формат "шасси") "Ошибку (1 -> 0)". Этот сигнал соединяется с цифровым входом системы и соответственно подключается через входной бинектор r3866[0...7]. Возможные причины:  
 - Ошибка разводки сигнала или соединения ВICO источника сигнала.  
 - Перегрев.  
 - Отсутствует питание блока электроники.  
 - Замыкание на землю/короткое замыкание.  
 - Внутренняя ошибка компонента.  
 Смотри также: r3866  
**Помощь:**  
 - Проверить входной бинектор r3866[0...7] и разводку клеммы X21.4 ("книжный" формат) или X21.5 (формат "шасси").  
 - Сократить процессы торможения.  
 - Проверить питание 24 В компонента.  
 - Проверить на предмет замыкания на землю или короткого замыкания.  
 - При необходимости заменить компонент.  
 Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

<b>A06901</b>	<b>Модуль торможения: предупреждение отключения I2t</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Модуль торможения книжного формата сигнализирует через клемму X21.3 "Предупреждение отключения I2t". Этот сигнал соединяется с цифровым входом системы и соответственно подключается через входной бинектор r3865[0...7]. Указание: Для исполнения "шасси" эта функция не поддерживается.
Помощь:	- Сократить процессы торможения. - Проверить бинекторный вход r3865[0...7] и проводку от клеммы X21.3 соответствующего модуля торможения.

---

<b>A06904 (N)</b>	<b>Внутренний модуль торможения заблокирован</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Внутренний модуль торможения был заблокирован через бинекторный вход r3680 = сигнал 1. В заблокированном состоянии уменьшение энергии через тормозной резистор невозможно. Смотри также: r3680
Помощь:	Разблокировать внутренний модуль торможения (BI: r3680 = сигнал 0).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A06905</b>	<b>Модуль торможения, внутренний, отключение I2t, предупреждение</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Внутренний модуль торможения выводит предупреждение из-за слишком высокого значения I2t. Достигнуто 80 % макс. длительности включения тормозного резистора. Указание: Это сообщение индицируется и через BO: r3685. Смотри также: r3685
Помощь:	Сократить процессы торможения.

---

<b>F06906 (A)</b>	<b>Модуль торможения, внутренний, ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	CPАЗУ ЖЕ
Причина:	Внутренний модуль торможения выводит неполадку из-за тока перегрузки или слишком высокого значения I2t и поэтому заблокирован. Указание: Это сообщение индицируется и через BO: r3686.

	<p>Значение ошибки (r0949, побитная интерпретация):                  Бит 0 = 1: превышение I2t                  Бит 1 = 1: ток перегрузки                  Сммотри также: r3686</p> <p><b>Помощь:</b> Сократить процессы торможения.</p> <p>Реакция при А: никакой</p> <p>Квиттирование при А: никакой</p>
<b>F06907</b>	<b>Внутренний модуль торможения, перегрев</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Подключенный датчик температуры тормозного резистора сигнализирует перегрев. Модуль торможения остается активным. Если перегрев сохраняется дольше 60 сек, то выводится ошибка F06908 и модуль торможения отключается. Сммотри также: r3687
<b>Помощь:</b>	- уменьшить температуру на датчике. - проверить подключение датчика температуры.
<b>F06908</b>	<b>Внутренний модуль торможения, отключение из-за перегрева</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Отключение модуля торможения из-за перегрева на датчике температуры тормозного резистора. Перегрев сигнализируется датчиков в течение более 60 сек. Сммотри также: r3688
<b>Помощь:</b>	- уменьшить температуру на датчике. - проверить подключение датчика температуры.
<b>F06909</b>	<b>Внутренний модуль торможения, ошибка Usc</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Провал напряжения коллектор-эмиттер (Usc) ведет к ошибке Usc и отключению. Сммотри также: r3689
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Заменить устройство.
<b>A06921 (N)</b>	<b>Тормозной резистор - асимметрия фаз</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Отсутствует симметрия трех резисторов тормозного контроллера.

**Помощь:** - Проверить фидеры тормозных резисторов.  
 - При необходимости увеличить значение для обнаружения асимметрии (p1364).  
 Смотри также: p1360, p1362, r1363, p1364

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**F06922 Тормозной резистор - выпадение фазы**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Обнаружено выпадение фазы для тормозного резистора.  
 Значения ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 11 = фаза U  
 12 = фаза V  
 13 = фаза W  
 Смотри также: p3235

**Помощь:** Проверить подводу тормозных резисторов.  
 Смотри также: p1360, p1362, r1363, p1364

---

**F07011 Привод: перегрев двигателя**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** КТУ или нет датчика:  
 Измеренная температура двигателя или температура модели превысила порог ошибки (p0605) или ступенчатая выдержка времени (p0606) после превышения порога предупреждения (p0604) истекла. Следует спараметрированная в r0610 реакция.  
 PTC или биметаллический NC:  
 Порог срабатывания в 1650 Ом был превышен или NC разомкнут и ступенчатая выдержка времени (p0606) истекла. Следует спараметрированная в r0610 реакция.  
 Возможные причины:  
 - Двигатель перегружен.  
 - Слишком высокая температура окружающей среды двигателя.  
 - PTC / биметаллический NC: Обрыв провода или датчик не подключен.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 200: тепловая модель двигателя 1 (I2t) сигнализирует перегрев (p0612.0 = 1, p0611 > 0).  
 Номер приведшего к сообщению канала температуры (для SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).  
 Смотри также: p0604, p0605, p0606, p0612, p0625, p0626, p0627, p0628

**Помощь:** - Снизить нагрузку двигателя.  
 - Проверить внешнюю температуру и вентиляцию двигателя.  
 - Проверить проводку и соединение PTC или биметаллического NC.  
 Смотри также: p0604, p0605, p0606, p0612, p0625, p0626, p0627, p0628

---

**A07012 (N) Привод: тепловая модель двигателя 1/3 перегрев**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

<b>Причина:</b>	Через тепловую модель двигателя I2t для синхронных двигателей было обнаружено превышение порога предупреждения. Смотри также: r0034, r0605, r0611, r0612
<b>Помощь:</b>	- Проверить и при необходимости снизить нагрузку двигателя. - Проверить температуру окружающей среды двигателя. - Проверить тепловую постоянную времени (r0611). - Проверить порог ошибки перегрева (r0605), (= порог предупреждения для модели двигателя I2t). Смотри также: r0034, r0605, r0611, r0612
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой

---

<b>A07015</b>	<b>Привод: предупреждение датчика температуры двигателя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При обработке установленного в r0600 и r0601 датчика температуры была определена ошибка. При ошибке запускается таймер в r0607. Если ошибка остается по истечении этого времени, то выводится ошибка F07016, но самое раннее через 50 мсек после предупреждения A07015. Возможные причины: - Обрыв кабеля или датчик не подключен (КТУ: R > 1630 Ом). - Измеренное сопротивление слишком мало (РТС: R < 20 Ом, КТУ: R < 50 Ом). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): - Если SME/TM120 выбран (r0601=10, 11), то Номер канала температуры, вызвавшего сообщение.
<b>Помощь:</b>	- проверить правильность подключения датчика. - проверить параметрирование (r0600, r0601). Смотри также: r0035, r0600, r0601, r0607

---

<b>F07016</b>	<b>Привод: ошибка датчика температуры двигателя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При обработке установленного в r0600 и r0601 датчика температуры была определена ошибка. Возможные причины: - Обрыв кабеля или датчик не подключен (КТУ: R > 1630 Ом). - Измеренное сопротивление слишком мало (РТС: R < 20 Ом, КТУ: R < 50 Ом). Указание: При наличии предупреждения A07015 запускается таймер в r0607. Если ошибка остается по истечении этого времени, то выводится ошибка F07016, но самое раннее через 50 мсек после предупреждения A07015. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): - Если SME/TM120 выбран (r0601=10, 11), то Номер канала температуры, вызвавшего сообщение. Смотри также: r0607
<b>Помощь:</b>	- проверить правильность подключения датчика. - проверить параметрирование (r0600, r0601). - асинхронные двигатели: отключить ошибку датчика температуры (r0607 = 0). Смотри также: r0035, r0600, r0601, r0607

<b>F07080</b>	<b>Привод: ошибка параметров регулирования</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, TB30, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G, XAB
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Параметры регулирования спараметрированы неправильно (к примеру, p0356 = L_разброс = 0). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Значение ошибки содержит соответствующий номер параметра. Следующие номера параметров встречаются в качестве значений ошибки только у приводов Vektor: p0310, у синхронных двигателей: p0341, p0344, p0350, p0357 Следующие номера параметров не встречаются в качестве значений ошибки у синхронных двигателей: p0354, p0358, p0360 Смотри также: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0357, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300
<b>Помощь:</b>	Изменить параметр, индицируемый в значении ошибки (r0949) (к примеру, p0640 = граница тока > 0). Смотри также: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082

<b>F07082</b>	<b>Макрос: выполнение невозможно</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, доп. информация: %2, пред. номер параметра: %3
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Макроса не может быть выполнен. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ссссbbaa шестн.: сссс = предварительный номер параметра, bb = доп. информация, aa = причина ошибки Причины ошибок в самом параметре запуска: 19: вызванный файл недействителен для параметра запуска. 20: вызванный файл недействителен для параметра 15. 21: вызванный файл недействителен для параметра 700. 22: вызванный файл недействителен для параметра 1000. 23: вызванный файл недействителен для параметра 1500. 24: неверный тип данных TAG (например: Индекс, Номер или Бит не U16). Причины ошибок параметров, необходимых для установки. 25: ErrorLevel имеет неопределенное значение. 26: Mode имеет неопределенное значение. 27: в Tag Value одно значение было задано, как String, который не является "DEFAULT". 31: введенный тип приводного объекта неизвестен. 32: для сообщенного номера приводного объекта устройство не могло быть найдено. 34: параметр запуска был вызван рекурсивно. 35: запись параметра через макрос не разрешена. 36: проверка описания параметров не удалась, параметры только читаются, не имеются, неверный тип данных, диапазон значений или согласование неверно. 37: параметр источника для соединения BICO не мог быть сообщен. 38: для неиндицированного (или CDS-зависимого) параметра был установлен индекс. 39: для индицированного параметра индекс установлен не был. 41: битовая операция допускается только для параметров формата DISPLAY_BIN. 42: для битовой операции было установлено значение, неравное 0 или 1. 43: считывание параметра, подлежащего изменению, через битовую операцию не удалось. 51: заводская установка для DEVICE может быть выполнена только на DEVICE. 61: установка значения не удалась.
<b>Помощь:</b>	- проверить соответствующий параметр. - проверить макро-файл и соединение BICO. Смотри также: p0015, p0700, p1000, p1500

---

<b>F07083</b>	<b>Макрос: файл ACX не найден</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Исполняемый файл ACX (макрос) не был найден в соответствующей директории. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер параметра, с которым было запущено выполнение. Смотри также: r0015, r0700, r1000, r1500
Помощь:	- Проверить, сохранен ли файл в соответствующую директорию на карте памяти. Пример. Если устанавливается r0015 = 1501, то выбранный файл ACX должен находиться в следующей директории: ... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

---

<b>F07084</b>	<b>Макрос: условие для WaitUntil не выполнено</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Установленное в макросе ожидаемое условие не было выполнено за определенное количество попыток. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер параметра, для которого было установлено условие.
Помощь:	Проверить и исправить условие для цикла WaitUntil.

---

<b>F07085</b>	<b>Привод: параметры управления/регулирования изменены</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Параметры управления/регулирования были изменены принудительно по следующим причинам: 1. Из-за других параметров они превысили динамические границы. 2. Из-за отсутствующих свойств обнаруженного аппаратного обеспечения они не могут использоваться. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Измененный номер параметра. 340: Автоматическое вычисление параметров двигателя и регулирования выполнено (r0340 = 1), т.к. векторное управление в качестве конфигурации было активировано позднее (r0108.2). Смотри также: r0640, r1082, r1300, r1800
Помощь:	Не требуется. Изменения параметров не требуется, так как параметры уже были правильно ограничены.

---

<b>F07086</b>	<b>Переключение единиц: нарушение границы параметра через изменение исходного значения</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Системой был изменен контрольный параметр. Это привело к тому, что у затронутых параметров не удалось записать установленное значение в относительном представлении.



Значения параметров были установлены на соответственно нарушенную мин./макс. границу или на заводскую установку.

Возможные причины:

- Нарушение статической или прикладной мин. границы/макс. границы.

Значение ошибки (r0949, параметр):

Диагностический параметр для отображения параметров, которые не могут быть рассчитаны заново.

Смотри также: r0304, r0305, r0310, r0596, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

**Помощь:** Проверить согласованное значение параметра и при необходимости исправить.  
Смотри также: r9450

### **F07088 Переключение единиц: нарушение границы параметра через переключение единиц**

**Значение сообщения:** параметр: %1

**Объект привода:** V\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Было запущено переключение единиц. Из-за этого произошло нарушение границы параметра. Возможными причинами для нарушения индикации параметра являются:  
- При округлении параметра согласно его местам после запятой была нарушена статическая мин. граница или макс. граница.  
- Неточности в типе данных "Floating Point".  
В этих случаях при нарушении мин. границы выполняется округление в большую сторону, а при нарушении макс. границы - округление в меньшую сторону.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Диагностический параметр r9451 для индикации всех параметров, значение которых должно было быть согласовано.  
Смотри также: r0100, r0349, r0505, r0595

**Помощь:** Проверить и при необходимости исправить согласованные значения параметров.  
Смотри также: r9451

### **A07089 Переключение единиц: активация функционального модуля заблокирована, т.к. единицы переключены**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Предпринята попытка активации функционального модуля. Это запрещено, т.к. уже были переключены единицы.  
Смотри также: r0100, r0349, r0505

**Помощь:** Сбросить переключение(я) единиц на заводскую установку.

### **F07100 Привод: время выборки не может быть сброшено**

**Значение сообщения:** параметр: %1

**Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** При сбросе параметров привода (r0976) время выборки не может быть сброшено через r0111, r0112, r0115.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
параметр, установка которого препятствует сбросу времени выборки.  
Смотри также: r0110

**Помощь:** - продолжить работу с установленным временем выборки.  
- установить базовый такт r0110[0] перед сбросом параметров привода на первоначальное значение.  
Смотри также: r0110

<b>F07110</b>	<b>Привод: время выборки и базовый такт не согласованы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Спараметрированное время выборки не подходит к базовому такту. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Значение ошибки указывает соответствующий параметр. Смотри также: r0110, r0111, p0115
<b>Помощь:</b>	Ввести время выборки регулятора тока идентичным базовому такту, к примеру, через выбор r0112. При этом учитывать выбор базового такта в r0111. Время выборки в r0115 может быть изменено только вручную в предустановке времени выборки "Эксперт" (r0112). Смотри также: r0110, r0111, p0112, p0115
<b>A07200</b>	<b>Привод: приоритет управления - имеется команда ВКЛ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Имеет место команда ВКЛ/ВЫКЛ1 (не сигнал 0). Команда управляется либо через входной бинектор r0840 (актуальный CDS), либо управляющее слово r3982 бит 0 через приоритет управления.
<b>Помощь:</b>	Переключить сигнал через входной бинектор r0840 (актуальный CDS) или управляющее слово бит 0 через приоритет управления на 0.
<b>F07220 (N, A)</b>	<b>Привод: нет управления через PLC</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Сигнал "Управление через PLC" отсутствует при работе. - неправильное подключение бинекторного входа для "Управление через PLC" (p0854). - СЧПУ верхнего уровня отменила сигнал "Управление через PLC". - передача данных через полевую шину (Master/привод) была прервана.
<b>Помощь:</b>	- проверить подключение бинекторного входа для "Управления через PLC" (p0854). - проверить и при необходимости включить сигнал "Управление через PLC". - проверить передачу данных через полевую шину (Master/привод). Указание: Если после отмены "Управления через PLC" привод должен продолжить движение, то необходимо установить реакцию на неполадку на НЕТ или спараметрировать тип сообщения на предупреждение.
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой

<b>F07300 (A)</b>	<b>Привод: отсутствует квитирование сетевого контактора</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	- Сетевой контактор не мог быть включен в течение времени в р0861. - Сетевой контактор не мог быть выключен в течение времени в р0861. - Сетевой контактор отключился при работе. - Сетевой контактор включен, хотя преобразователь отключен.
Помощь:	- проверить установку р0860. - проверить цикл квитирования сетевого контактора. - увеличить время контроля в р0861. Смотри также: р0860, р0861
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой
<b>F07311</b>	<b>Байпас, моторный выключатель</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1 дес.
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Значение ошибки (r0949, битовая интерпретация): Бит 1: выключатель, нет квитирования "замкнут". Бит 2: выключатель, нет квитирования "разомкнут". Бит 3: выключатель, слишком медленное квитирование. После переключения выполняется ожидание положительного квитирования. Если квитирование поступает позже заданного времени, то происходит отключение из-за ошибки. Бит 6: противоречивое квитирование выключателя привода с состоянием байпаса. При включении или при подключении двигателя выключатель привода замкнут. Смотри также: р1260, r1261, р1266, р1267, р1269, р1274
Помощь:	- проверить передачу сигналов квитирования. - проверить выключатель.
<b>F07312</b>	<b>Байпас сетевого выключателя</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1 дес.
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Значение ошибки (r0949, битовая интерпретация): Бит 1: переключатель, нет квитирования "замкнут". Бит 2: переключатель, нет квитирования "разомкнут". Бит 3: переключатель, слишком медленное квитирование. После переключения выполняется ожидание положительного квитирования. Если квитирование поступает позже заданного времени, то происходит отключение из-за ошибки. Бит 6: противоречивое квитирование сетевого выключателя с состоянием байпаса. При включении или при подключении двигателя сетевой выключатель замкнут без требования этого от байпаса. Смотри также: р1260, r1261, р1266, р1267, р1269, р1274
Помощь:	- проверить передачу сигналов квитирования. - проверить выключатель.

<b>F07320</b>	<b>Привод: автоматический рестарт отменен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Заданное число попыток рестарта (p1211) было использовано, так как в течение времени контроля (p1213) ошибки не могли быть квитированы. При каждой новой попытке пуска число попыток рестарта (p1211) уменьшается на 1.</li> <li>- Отсутствует активная команда ВКЛ.</li> <li>- Время контроля силовой части истекло (p0857).</li> <li>- При выходе из ввода в эксплуатацию или при завершении идентификации двигателя или оптимизации регулятора числа оборотов не происходит автоматического повторного включения.</li> </ul> Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Увеличить число попыток перезапуска (p1211). Актуальное число попыток пуска отображается в r1214.</li> <li>- Увеличить время ожидания в r1212 и/или время контроля в r1213.</li> <li>- Подать команду ВКЛ (p0840).</li> <li>- Увеличить или отключить время контроля силовой части (p0857).</li> <li>- Уменьшить время ожидания для сброса пускового счетчика r1213[1] таким образом, чтобы регистрировалось меньше ошибок за определенный интервал времени.</li> </ul>
<b>F07320</b>	<b>Привод: автоматический рестарт отменен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Заданное число попыток рестарта (p1211) было использовано, так как в течение времени контроля (p1213) ошибки не могли быть квитированы. При каждой новой попытке пуска число попыток рестарта (p1211) уменьшается на 1.</li> <li>- Отсутствует активная команда ВКЛ.</li> <li>- Время контроля силовой части истекло (p0857).</li> <li>- При выходе из ввода в эксплуатацию или при завершении идентификации двигателя или оптимизации регулятора числа оборотов не происходит автоматического повторного включения.</li> </ul> Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- увеличить количество попыток рестарта (p1211). Актуальное количество попыток пуска индицируется в r1214.</li> <li>- увеличить время ожидания в r1212 и/или время контроля в r1213.</li> <li>- установить команду ВКЛ (p0840).</li> <li>- увеличить время контроля силовой части или отключить (p0857).</li> </ul>
<b>A07321</b>	<b>Привод: автоматический рестарт активен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Автоматика повторного включения (WEA) активна. При возврате сети и/или устранении причин для имеющихся неполадок привод снова включается автоматически. Импульсы разрешаются и двигатель начинает вращаться.
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- при необходимости заблокировать автоматику повторного включения (WEA) (p1210 = 0).</li> <li>- через отмену команды включения (BI: p0840) при необходимости напрямую отменить процесс повторного включения.</li> </ul>

<b>F07330</b>	<b>Быстрый рестарт: измеренный ток поиска слишком мал</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	При быстром рестарте было определено, что достигнутый ток поиска слишком мал. Возможно двигатель не подключен.
Помощь:	Проверить соединительные кабели двигателя.
<hr/>	
<b>F07331</b>	<b>Рестарт на лету: функция не поддерживается</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Подключение к вращающемуся двигателю невозможно. Функция "Рестарт на лету" не поддерживается в следующих случаях: Синхронный двигатель с возбуждением постоянными магнитами и синхронный двигатель с посторонним возбуждением (PEM, FEM): работа с характеристикой U/f. Синхронный двигатель с возбуждением постоянными магнитами (PEM): работа без датчика без подключения модуля Voltage Sensing (VSM).
Помощь:	- отключить функцию "рестарт на лету" (p1200 = 0). - изменить режим работы управления/регулирования (p1300). - подключить модуль Voltage Sensing (VSM) (измерение напряжения).
<hr/>	
<b>A07350 (F)</b>	<b>Привод: измерительный щуп спараметрирован на цифровой выход</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Измерительный щуп подключен к двунаправленному цифровому входу/выходу и клемма установлена как выход. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 8: DI/DO 8 (X122.9/X132.1) 9: DI/DO 9 (X122.10/X132.2) 10: DI/DO 10 (X122.12/X132.3) 11: DI/DO 11 (X122.13/X132.4) 12: DI/DO 12 (X132.9) 13: DI/DO 13 (X132.10) 14: DI/DO 14 (X132.12) 15: DI/DO 15 (X132.13) По обозначению клемм: Первое обозначение относится к CU320, второе к CU305.
Помощь:	- Установить клемму как вход (p0728). - Отключить измерительный щуп (p0488, p0489, p0580).
Реакция при F:	ВЫКЛ1
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

<b>A07400 (N)</b>	<b>Привод: регулятор макс. напряжения промежуточного контура активен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Регулятор напряжения промежуточного контура был активирован из-за превышения верхнего порога включения (r1242, r1282). Время торможения автоматически увеличивается, чтобы удержать напряжение промежуточного контура (r0070) в пределах допустимых границ. Возникает рассогласование между заданным и фактическим числом оборотов. Поэтому при отключении регулятора напряжения промежуточного контура выход задатчика интенсивности устанавливается на фактическое значение числа оборотов. Смотри также: r0056, p1240, p1280
Помощь:	Если вмешательство регулятора нежелательно: - Увеличить время торможения. - Отключить регулятор Vdc_max (p1240 = 0 при векторном управлении, p1280 = 0 при управлении U/f). Если нельзя изменить время торможения: - Использовать прерыватель или блок рекуперации.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A07401 (N)</b>	<b>Привод: регулятор макс. напряжения промежуточного контура деактивирован</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Регулятор Vdc_max не смог удержать напряжение промежуточного контура (r0070) ниже предельного значения (r1242, r1282) и поэтому был отключен. - Напряжение сети постоянно превышает специфицированное для силовой части. - Двигатель постоянно находится в генераторном режиме из-за движущей нагрузки.
Помощь:	- Проверить, лежит ли входное напряжение в пределах допустимого диапазона. - Проверить, лежит ли нагрузочный цикл и пределы нагрузки в допустимых границах.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A07402 (N)</b>	<b>Привод: регулятор мин. напряжения промежуточного контура активен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Регулятор напряжения промежуточного контура был активирован из-за выхода за нижнюю границу нижнего порога включения (r1246, r1286). Кинетическая энергия двигателя используется для буферизации промежуточного контура. Из-за этого происходит торможение привода. Смотри также: r0056, p1240, p1280
Помощь:	Предупреждение исчезает при восстановлении питающей сети.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F07403 (N, A)</b>	<b>Привод: достигнут нижний порог напряжения промежуточного контура</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Контроль напряжения промежуточного контура активен (p1240, p1280 = 5, 6) и нижний порог напряжения промежуточного контура (r1246, r1286) был достигнут в состоянии "работа".
Помощь:	<ul style="list-style-type: none"><li>- Проверить напряжение сети.</li><li>- Проверить устройство питания.</li><li>- Согласовать напряжение питающей сети устройства (p0210) или уровень включения (p1245, p1285).</li><li>- Отключить контроль напряжения промежуточного контура (p1240, p1280 = 0).</li></ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F07404</b>	<b>Привод: достигнут верхний порог напряжения промежуточного контура</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Контроль напряжения промежуточного контура активен (p1240, p1280 = 4, 6) и верхний порог напряжения промежуточного контура (r1242, r1282) был достигнут в состоянии "работа".
Помощь:	<ul style="list-style-type: none"><li>- проверить напряжение сети.</li><li>- проверить модуль питания.</li><li>- согласовать напряжение питающей сети устройства (p0210).</li><li>- отключить контроль напряжения промежуточного контура (p1240, p1280 = 0).</li></ul>

---

<b>F07405 (N, A)</b>	<b>Привод: выход за нижнюю границу мин. числа оборотов кинетической буферизации</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	При кинетической буферизации произошел выход за нижнюю границу мин. числа оборотов (p1257 или p1297 для приводов Vektor с управлением U/f) без восстановления питания.
Помощь:	Проверить порог числа оборотов для регулятора Vdc_min (кинетическая буферизация) (p1257, p1297). Смотри также: p1257, p1297
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F07406 (N, A)</b>	<b>Привод: превышение макс. продолжительности кинетической буферизации</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ3 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Макс. время буферизации (p1255 или p1295 для приводов Vektor с управлением U/f) было превышено без восстановления питания.
Помощь:	Проверить порог времени для регулятора Vdc-min (кинетическая буферизация) (p1255, p1295). Смотри также: p1255, p1295
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F07407</b>	<b>Привод: снижение Vdc недопустимо</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Снижение напряжения сети (см. r0212.0) у силовых частей "шасси" возможно только при регулировании напряжения промежуточного контура.
Помощь:	- Активировать регулирование напряжения промежуточного контура для двигателя / генератора. - Деактивировать понижение сетевого напряжения (r0212.0 = 0). Смотри также: r0212
<b>A07409</b>	<b>Привод: активен регулятор ограничения тока управления U/f</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Регулятор ограничения тока управления U/f был активирован через превышение границы тока.
Помощь:	Предупреждение автоматически исчезает после одной из следующих мер: - Увеличить границу тока (r0640). - Уменьшить нагрузку. - Установить более медленные ramпы разгона для заданной скоростив.
<b>F07410</b>	<b>Привод: выход регулятора тока ограничен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Имеет место условие " $I_{\text{фкт}} = 0$ и $U_{\text{q\_зад\_1}}$ дольше 16 мсек на ограничении", причинами этого могут быть: - Двигатель не подключен или контактор двигателя разомкнут. - Параметры двигателя и тип соединения двигателя (звезда/треугольник) не согласуются друг с другом. - Отсутствует напряжение промежуточного контура. - Неисправность силовой части. - Функция "Рестарт на лету" не активирована.



- Помощь:**
- Подключить двигатель или проверить контактор двигателя.
  - Проверить параметрирование двигателя и тип соединения (звезда/треугольник).
  - Проверить напряжение промежуточного контура (r0070).
  - Проверить силовую часть.
  - Активировать функцию "Рестарт на лету" (p1200).

<b>F07412</b>	<b>Привод: ошибочный угол коммутации (модель двигателя)</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ДАТЧИК (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Был определен ошибочный угол коммутации, который может привести к положительной обратной связи в регуляторе скорости.</p> <p>Возможные причины:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Неправильное чередование выходных фаз для двигателя (к примеру, фазы спутаны).</li> <li>- Датчик двигателя неправильно отъюстирован на положение магнита.</li> <li>- Датчик двигателя поврежден.</li> <li>- Смещение угла коммутации установлено неправильно (p0431).</li> <li>- Данные для расчета модели двигателя установлены неправильно (p0356 (паразитная индуктивность статора двигателя) и/или p0350 (сопротивление статора двигателя) и/или p0352 (сопротивление кабеля)).</li> <li>- Слишком маленькая скорость переключения для модели двигателя (p1752). Контроль начинает действовать только выше скорости переключения.</li> <li>- При активированной идентификации положения полюса (p1982 = 1), идентификация положения полюса возможно определила неправильное значение.</li> <li>- Сигнал скорости датчика двигателя нарушен.</li> <li>- Регулирующий контур нестабилен из-за ошибки параметрирования.</li> </ul> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>SERVO:</p> <p>0: сравнение угла положения полюса из датчика и модели двигателя дало слишком большое значение (&gt; 80 ° электр.).</p> <p>1: -</p> <p>VECTOR:</p> <p>0: сравнение угла положения полюса из датчика и модели двигателя дало слишком большое значение (&gt; 45 ° электр.).</p> <p>1: изменение сигнала скорости датчика двигателя в течение такта регулятора тока на &gt; p0492.</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить и при необходимости исправить чередование фаз (проводка, p1820).</li> <li>- Если монтаж датчика был изменен, то заново отъюстировать датчик.</li> <li>- Заменить неисправный датчик двигателя.</li> <li>- Правильно установить смещение угла коммутации (p0431). При необходимости определить через p1990.</li> <li>- Правильно установить сопротивление статора двигателя, сопротивление проводника и паразитную индуктивность статора двигателя (p0350, p0352, p0356).</li> </ul> <p>Рассчитать сопротивление проводника из сечения и длины, проверить индуктивность и сопротивление статора по техническому паспорту двигателя, измерить сопротивление статора, к примеру, с помощью мультиметра и при необходимости еще раз идентифицировать значения с помощью стационарной идентификации данных двигателя (p1910).</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Увеличить скорость переключения для модуля двигателя (p1752). При p1752 &gt; p1082 (макс. скорость) контроль полностью отключен.</li> <li>- При активированной идентификации положения полюса (p1982 = 1) проверить метод для идентификации положения полюса (p1980) и запустить новую идентификацию положения полюса через выключение и включение (p1982 = 0 -&gt; 1)</li> </ul> <p>Указание:</p> <p>Для двигателей High Dynamic (1FK7xxx-7xxx) в приложениях с высоким током при необходимости отключить контроль.</p>

<b>F07413</b>	<b>Привод: ошибочный угол коммутации (идентификация положения полюсов)</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ДАТЧИК (ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	<p>Был определен ошибочный угол коммутации, который может привести к положительной обратной связи в регуляторе скорости.</p> <p>В рамках идентификации положения полюса (p1982 = 2):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Было определено отклонение от угла датчика &gt; 45 ° электрически.</li> </ul> <p>У VECTOR при юстировке датчика угловых перемещений (p1990 = 2):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Было определено отклонение от угла датчика &gt; 6 ° электрически.</li> </ul>
Помощь:	<ul style="list-style-type: none"> <li>- правильно установить смещение угла коммутации (p0431).</li> <li>- после замены датчика заново отюстировать датчик двигателя.</li> <li>- заменить неисправный датчик двигателя.</li> <li>- проверить идентификацию положения полюсов. Если идентификация положения полюсов не подходит для этого типа двигателя, то отключить семантический контроль (p1982 = 0).</li> </ul>
<b>A07416</b>	<b>Привод: конфигурация регулятора потока</b>
Значение сообщения:	параметр: %1, индекс: %2, причина ошибки: %3
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	<p>Противоречия в конфигурации управления потоком (p1401).</p> <p>Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):</p> <p>ссbbaaaa шестн.</p> <p>aaaa = параметр</p> <p>bb = индекс</p> <p>сс = причина ошибки</p> <p>сс = 01 шестн. = 1 дес.:</p> <p>Быстрое намагничивание (p1401.6) для мягкого пуска (p1401.0).</p> <p>сс = 02 шестн. = 2 дес.:</p> <p>Быстрое намагничивание (p1401.6) для управления нарастанием потока (p1401.2).</p> <p>сс = 03 шестн. = 3 шестн.:</p> <p>Быстрое намагничивание (p1401.6) для идентификации Rs после рестарта (p0621 = 2).</p>
Помощь:	<p>По причина ошибки 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Отключить мягкий пуск (p1401.0 = 0).</li> <li>- Отключить быстрое намагничивание (p1401.6 = 0).</li> </ul> <p>По причина ошибки = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Отключить управление нарастанием потока (p1401.2 = 0).</li> <li>- Отключить быстрое намагничивание (p1401.6 = 0).</li> </ul> <p>По причина ошибки = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Перепараметризовать идентификацию Rs (p0621 = 0, 1).</li> <li>- Отключить быстрое намагничивание (p1401.6 = 0).</li> </ul>
<b>F07417</b>	<b>Привод: недостоверный импульсный метод (модель двигателя)</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	<p>Обработка ответа тестового импульса дала неправильные значения.</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>0:</p> <p>При запуске была обнаружена недопустимая конфигурация импульсного метода.</p>

Возможные причины:

- Импульсный метод сначала был выбран при запуске системы ( $p1750.5 = 1$ ), но требуемая супердискретизация тока не поддерживается компонентом силовой части (см. r0192.23). Как следствие r1750.0 был автоматически отключен.

10:

Импульсный отклик повторно недостоверен.

Возможные причины:

- Неправильная конфигурация компонента силовой части.  
- Компонент силовой части неисправен.

20:

При заданной амплитуде импульса измеренный импульсный отклик значительно превышает ожидаемое значение.

Возможные причины:

- Возникли сильные колебания.  
- Двигатель закорочен для высоких частот (выходной фильтр).  
- Двигатель поврежден.

**Помощь:**

По значению ошибки = 0:

После первоначального автоматического отключения импульсного метода ( $p1750.5=0$ ) имеется на выбор два варианта:

- Квитирование ошибки и сохранение параметра  $p1750.5 = 0$  -> Отказ от ориентированного на поле метода регулирования до состояния покоя, вместо этого переход на малой скорости в управляемый режим.  
- Обновить микропрограммного обеспечения силовой части (мин. V04.30) -> Ориентированный на поле метод регулирования до состояния покоя доступен.

По значению ошибки = 10:

При активированном выборе импульсного метода ( $p1750.5 = 1$ ):

- Повторный совместный POWER ON (выключить/включить) управляющего модуля и силовой части. или

- Выполнить горячий пуск вручную (см. r0009 = 30, r0976 = 2, 3).

Если это не помогло: Заменить компонент силовой части.

По значению ошибки = 20:

- Возможно были изменены параметры регулятора (заводская установка, ввод в эксплуатацию).  
- Запрещено подключать фильтры между двигателем и преобразователем.  
- Проверить двигатель.

<b>F07422</b>	<b>Привод: собственная частота эталонной модели &gt; частоты Шаннона</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квитирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Собственная частота фильтра элемента PT2 для эталонной модели (r1433) больше, чем частота Шаннона. Частота Шаннона вычисляется по следующей формуле: $0.5 / r0115[1]$
Помощь:	- уменьшить собственную частоту элемента PT2 для эталонной модели (r1433). - уменьшить время выборки регулятора числа оборотов (r0115[1]).

<b>F07426 (A)</b>	<b>Технологический регулятор, фактическое значение ограничено</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квитирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Подключенное через входной коннектор r2264 фактическое значение для технологического регулятора достигло ограничения. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация) 1: достигнута верхняя граница. 2: достигнута нижняя граница.

**Помощь:**

- Настроить границы на уровень сигнала (p2267, p2268).
- Проверить нормирование фактического значения (p0595, p0596).
- Отключить обработку границ (p2252 бит 3)

Смотри также: p0595, p0596, p2264, p2267, p2268

Реакция при A: никакой  
Квиттирование при A: никакой

---

**A07428 (N) Технологический регулятор, ошибка параметрирования**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** В технологическом регуляторе имеет место ошибка параметрирования.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: Значение параметра для верхнего выходного ограничения технологического регулятора p2291 меньше, чем значение параметра нижнего выходного ограничения p2292.

**Помощь:** 1: установить p2291 на значения, больше чем в p2292.  
Смотри также: p2291, p2292

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

**F07434 Привод: изменение направления вращения при разрешении импульсов невозможно**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** При разрешении импульсов произошло переключение на блок данных привода, который спараметрировал другое направление вращения (p1821).  
Изменение направления вращения двигателя через p1821 возможно только при блокировке импульсов.

**Помощь:** - Выполнить переключение блока данных привода при блокировке импульсов.  
- Убедиться, что переключение на блок данных привода не приведет к изменению направления вращения двигателя (т.е. у этих блоков данных приводов в p1821 должно стоять одинаковое значение).  
Смотри также: p1821

---

**F07435 (N) Привод: установка задатчика интенсивности при управлении Vektor без датчика**

**Значение сообщения:** параметр: %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** При работе с регулированием Vektor без датчика (r1407 бит1) задатчик интенсивности был остановлен (p1141) или переключен (p1122). Внутренняя команда установки выхода задатчика интенсивности приводила к замораживанию установленного заданного числа оборотов или не могла быть реализована.

**Помощь:** - Деактивировать команду останова для задатчика интенсивности (p1141).  
- Не переключать задатчик интенсивности (p1122).  
- Подавить ошибку (p2101, p2119). Это необходимо, если задатчик интенсивности останавливается через толчковую подачу, при одновременной блокировке заданного значения скорости (r0898.6).

## Указание:

При векторном управлении без датчика не имеет смысла загружать главное заданное значение управления по скорости через r1155 или r1160 (p0922). В этом случае главное заданное значение должно быть подано перед задатчиком интенсивности (p1070). Причиной является автоматическая установка выхода задатчика интенсивности при переходе из режима регулирования по скорости в режим управления по скорости.

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

<b>F07439</b>	<b>Привод: более высокая динамика регулятора тока невозможна</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Функция "Динамика регулятора тока выше" (p1810.11 = 1) выбрана, но не поддерживается силовой частью (r0192.27 = 0) или техникой безопасности без датчика (p9506 = 1, 3). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: - Микропрограммное обеспечение силовой части книжного формата устарело. - Была использована силовая часть блочного формата или S120 Combi. 2: - Используется техника безопасности без датчика.
<b>Помощь:</b>	Общие положения: - Сбросить функцию "Динамика регулятора тока выше" (p1810.11 = 0) и при необходимости заново установить или рассчитать регулятор тока, скорости и положения (p0340 = 4). По значению ошибки = 1: - При необходимости обновить микропрограммное обеспечение силовой части книжного формата (версия >= 4.4). Указание: Если обновление микропрограммного обеспечения уже было выполнено автоматически, то необходимо лишь выполнить POWER ON (выключить/включить). - Использовать силовую часть книжного формата (версия >= 4.4). По значению ошибки = 2: - Если имеется датчик с регистрацией фактического значения положения Safety (r0458[0...2].19 = 1), то перепараметрировать технику безопасности без датчика (p9506 = 1, 3) на технику безопасности с датчиком (p9506 = 0). Смотри также: r0192, p1810, p9506

---

<b>A07440</b>	<b>EPOS: время рывка ограничивается</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Вычисление времени рывка $T_r = \max(p2572, p2573) / p2574$ дало слишком большое значение, поэтому происходит внутреннее ограничение времени рывка до 1000 мсек. Указание: предупреждение выводится и при неактивном ограничении рывка.
<b>Помощь:</b>	- увеличить ограничение рывка (p2574). - уменьшить макс. ускорение или макс. замедление (p2572, p2573).

<b>A07441</b>	<b>LR: сохранить смещение положения юстировки абсолютного датчика</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Состояние юстировки абсолютного датчика изменилось. Для непрерывного сохранения определенного смещения положения (p2525) необходимо энергонезависимое сохранение (p0971, p0977).
Помощь:	Не требуется. Это предупреждение исчезает автоматически после сохранения смещения.
<b>F07442 (A)</b>	<b>LR: Multiturn не согласуется с диапазоном модуло</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Отношение разрешения Multiturn к диапазону модуло (p2576) не является целочисленным. Это приводит к сбросу юстировки, т.к. фактическое значение положения после выключения/включения не является воспроизводимым.
Помощь:	Установить целочисленное отношение разрешения Multiturn к диапазону модуло. Отношение $v$ может быть вычислено следующим образом: 1. Датчик двигателя без отслеживания положения: $v = (p0421 * p2506 * p0433 * p2505) / (p0432 * p2504 * p2576)$ 2. Датчик двигателя с отслеживанием положения для измерительного редуктора: $v = (p0412 * p2506 * p2505) / (p2504 * p2576)$ 3. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного редуктора: $v = (p2721 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)$ 4. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного и измерительного редуктора: $v = (p2721 * p2506) / p2576$ 5. Прямой датчик без отслеживания положения: $v = (p0421 * p2506 * p0433) / (p0432 * p2576)$ 6. Прямой датчик с отслеживанием положения для измерительного редуктора: $v = (p0412 * p2506) / p2576$ Указание: С отслеживанием положения рекомендуется изменить p0412 или p2721. Смотри также: p0412, p0432, p0433, p2721
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F07443 (A)</b>	<b>LR: координата референтной точки в недопустимом диапазоне</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Полученная при юстировке датчика через коннекторный вход p2599 координата референтной лежит за пределами половины диапазона датчика и не может быть установлена в качестве актуальной позиции оси. Значение (r0949, дес. интерпретация): Макс. допустимое значение для координаты референтной точки.
Помощь:	Установить для координаты референтной точки значение меньше, чем указано в значении ошибки.

Реакция при А: никакой  
Квиттирование при А: никакой

---

**F07446 (A) Редуктор нагрузки: сброс отслеживания положения невозможен**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Сброс отслеживания положения невозможен.

**Помощь:** Сбросить отслеживание положения следующим образом:  
- включить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 4).  
- отслеживание положения, сбросить позицию (p2720.2 = 1).  
- отключить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 0).  
Затем квиттировать неполадку и при необходимости выполнить юстировку абсолютного датчика (p2507).

Реакция при А: никакой  
Квиттирование при А: никакой

---

**F07447 Редуктор нагрузки: отслеживание положения, макс. фактическое значение превышено**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, блок данных датчика: %2, блок данных привода: %3

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Привод/датчик (датчик двигателя) определяет для сконфигурированного отслеживания положения редуктора нагрузки макс. возможное, абсолютное фактическое значение положения (r2723), которое более не может отображаться в 32 битах.  
Макс. значение:  $p0408 * p2721 * 2^p0419$   
Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
ccbbaa шестн.  
aa = блок данных датчика  
bb = номер компонента  
cc = блок данных привода  
Смотри также: p0408, p0419, p2721

**Помощь:** - уменьшить точное разрешение (p0419).  
- уменьшить многооборотное разрешение (p2721).  
Смотри также: p0419, p2721

---

**F07448 (A) Силовой редуктор: система отслеживания положения линейной оси превысила макс. диапазон**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
Infeed: НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Действующий датчик двигателя (Датчик 1) при сконфигурированной линейной оси/не оси модуло превысил макс. возможный диапазон перемещения.  
Макс. диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси определен как 64-кратное (+/- 32 кратное) от p0421. Он может быть считан в p2721 и интерпретируется как число оборотов нагрузки.  
Примечание.  
Здесь контролируется только датчик двигателя в действующем блоке данных привода. Действующий блок данных привода индицируется в x = r0051, а соответствующий датчик двигателя задается в p0187[x].

**Помощь:** ошибка устраняется следующим образом:  
 - включить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 4).  
 - отслеживание положения, сбросить позицию (p2720.2 = 1).  
 - отключить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 0).  
 После квитировать неполадку и выполнить юстировку абсолютного датчика.

Реакция при А: никакой

Квиттирование при А: никакой

---

### **F07449 (A) Силовой редуктор: отслеживание положения, актуальная позиция вне окна допуска**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
Infeed: НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Действующий датчик двигателя в отключенном состоянии был перемещен на значение, превышающее спараметрированное в окне допуска. Возможно, более нет связи между механикой и датчиком.  
 Примечание.  
 Здесь контролируется только датчик двигателя в действующем блоке данных привода. Действующий блок данных привода индицируется в x = r0051, а соответствующий датчик двигателя задается в p0187[x].  
 Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 Отклонение к последней позиции датчика в инкрементах абсолютного значения после измерительного редуктора, если таковой имеется. Знак обозначает направление перемещения.  
 Примечание.  
 Найденное отклонение индицируется и в r2724.  
 Смотри также: p2722, r2724

**Помощь:** Сбросить отслеживание положения следующим образом:  
 - включить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 4).  
 - отслеживание положения, сбросить позицию (p2720.2 = 1).  
 - отключить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 0).  
 Затем квитировать неполадку и при необходимости выполнить юстировку абсолютного датчика (p2507).  
 Смотри также: p0010

Реакция при А: никакой

Квиттирование при А: никакой

---

### **F07450 (A) LR: сработал контроль состояния покоя**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Привод по истечении времени контроля состояния покоя (p2543) вышел из окна состояния покоя (p2542).  
 - Инверсия фактического значения положения установлена неправильно (p0410).  
 - Окно состояния покоя установлено слишком маленьким (p2542).  
 - Время контроля состояния покоя установлено слишком маленьким (p2543).  
 - Коэффициент усиления замкнутой цепи позиционирования слишком маленький (p2538).  
 - Коэффициент усиления замкнутой цепи позиционирования слишком большой (нестабильность/колебательная характеристика, p2538).  
 - Механическая перегрузка.  
 - Неправильный соединительный кабель двигатель/преобразователь (не фазы, спутаны).  
 - При выборе идентификации двигателя выбрать режим слежения (BI: p2655[0] = 1-сигнал).  
 - При выборе генератора функций выбрать режим слежения (BI: p2655[0] = 1-сигнал) и деактивировать управление положением (BI: p2550 = 0-сигнал).

**Помощь:** Проверить и устранить причины.



Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**F07451 (A)       LR: сработал контроль позиционирования**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**       VECTOR\_G

**Реакции:**               ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**               Привод по истечении время контроля позиционирования (p2545) еще не достигло окна позиционирования (p2544).  
- окно позиционирования спараметрировано слишком маленьким (p2544).  
- время контроля позиционирования спараметрировано слишком маленьким (p2545).  
- усиление контура положения слишком маленькое (p2538).  
- усиление контура положения слишком большое (нестабильность/колебательная характеристика, p2538).  
- механический зажим.

**Помощь:**               Проверить и устранить причины.

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**F07452 (A)       LR: слишком большое отклонение, обусловленное запаздыванием**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**       VECTOR\_G

**Реакции:**               ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**               Разница из заданного и фактического значения положения (отклонение, обусловленное запаздыванием, динамическая модель, r2563) больше, чем допуск (p2546).  
- возможности моментов вращения или ускорения привода превышены.  
- ошибка системы измерения положения.  
- неправильное направление управления положением.  
- блокировка механики.  
- слишком высокая скорость перемещения или слишком большие разницы заданного значения положения.

**Помощь:**               Проверить и устранить причины.

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

**F07453           LR: ошибка подготовки фактического значения положения**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**       VECTOR\_G

**Реакции:**               ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**               При подготовке фактического значения положения возникла ошибка.

**Помощь:**               Проверить датчик для подготовки фактического значения положения.

<b>A07454</b>	<b>LR: подготовка фактического значения положения не имеет действительного датчика</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При подготовке фактического значения положения возникла одна из следующих проблем: - Датчик для подготовки фактического значения положения не согласован (p2502 = 0). - Датчик согласован, но с ним не согласован блок данных датчика (p0187 = 99 или p0188 = 99 или p0189 = 99). - Согласованы датчик и блок данных датчика, но блок данных датчика не содержит данных датчика (p0400 = 0) или содержит недействительные данные (к примеру, p0408 = 0).
Помощь:	Проверить блоки данных привода, блоки данных датчика или согласование датчика. Смотри также: p0187, p0188, p0189, p0400
<b>A07455</b>	<b>EPOS: макс. скорость ограничена</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Макс. скорость (p2571) слишком велика для правильного вычисления коррекции модуло. В течение времени выборки для позиционирования (p0115[5]) с макс. скоростью макс. может быть пройдено половина длины модуло. До этого значения был ограничен p2571.
Помощь:	- уменьшить макс. скорость (p2571). - увеличить время выборки для позиционирования (p0115[5]).
<b>A07456</b>	<b>EPOS: заданная скорость ограничена</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Актуальная заданная скорость больше, чем спараметрированная макс. скорость (p2571) и поэтому ограничивается.
Помощь:	- Проверить заданную скорость. - Уменьшить процентовку скорости (CI: p2646). - Увеличить макс. скорость (p2571). - Проверить источник сигнала для ограниченной с внешнего устройства скорости (CI: p2594).
<b>A07457</b>	<b>EPOS: недействительная комбинация входных сигналов</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Была определена недействительная комбинация одновременно установленных входных сигналов. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 0: Jogging 1 и Jogging 2 (p2589, p2590). 1: Jogging 1 или Jogging 2 и прямой ввод заданного значения/MDI (p2589, p2590, p2647). 2: Jogging 1 или Jogging 2 и старт реферирования (p2589, p2590, p2595). 3: Jogging 1 или Jogging 2 и активация задания перемещения (p2589, p2590, p2631). 4: прямой ввод заданного значения/MDI и старт реферирования (p2647, p2595).

5: прямой ввод заданного значения/MDI и активация задания перемещения (p2647, p2631).  
 6: старт реферирования и активация задания перемещения (p2595, p2631).

**Помощь:** Проверить и исправить соответствующие входные сигналы.

---

**F07458 EPOS: референтный кулачок не найден**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** После старта реферирования ось прошла макс. допустимый путь для поиска референтного кулачка, не найдя кулачка.

**Помощь:** - проверить бинекторный вход "Референтный кулачок" (BI: p2612).  
 - проверить макс. допустимый путь до референтного кулачка (p2606).  
 - если ось без референтного кулачка, то установить p2607 = 0.

---

**F07459 EPOS: нулевая метка отсутствует**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** После выхода из референтного кулачка ось прошла макс. допустимый путь между референтным кулачком и нулевой меткой, не найдя нулевой метки.

**Помощь:** - проверить датчик на предмет нулевой метки.  
 - проверить макс. допустимый путь между референтным кулачком и нулевой меткой (p2609).  
 - использовать внешнюю нулевую метку датчика (эквивалент нулевой метки) (p0495).  
 Смотри также: p0495

---

**F07460 EPOS: конец референтного кулачка не найден**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** При реферировании ось при подводе к нулевой метке достигла конца диапазона перемещения, не определив фронта на бинекторном входе "Референтный кулачок" (BI: p2612).  
 Макс. диапазон перемещения: -2147483648 [LU] ... -2147483647 [LU]

**Помощь:** - проверить бинекторный вход "Референтный кулачок" (BI: p2612).  
 - повторить реферирование.

---

**A07461 EPOS: референтная точка не установлена**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При запуске кадра перемещения/прямого ввода заданного значения референтная точка не установлена (r2684.11 = 0).

**Помощь:** Выполнить реферирование (движение к началу отсчета, реферирование на лету, установка референтной точки).

<b>A07462</b>	<b>EPOS: выбранный номер кадра перемещения не существует</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Выбранный через BI: p2625 до BI: p2630 кадр перемещения был запущен через BI: p2631 = фронт 0/1 "Активировать задание перемещения". - номер запущенного кадра перемещения отсутствует в p2616[0...n]. - запущенный кадр перемещения пропущен. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер выбранного и не доступного кадра перемещения.
Помощь:	- исправить программу перемещения. - выбрать доступный номер кадра перемещения.
<b>A07463 (F)</b>	<b>EPOS: внешняя смена кадра в кадре перемещения не затребована</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Для кадра перемещения с последовательным включением кадра CONTINUE_EXTERNAL_ALARM внешняя смена кадров не была затребована. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения.
Помощь:	Устранить причину для пропуска фронта на бинекторном входе (BI: p2632).
Реакция при F:	ВЫКЛ1
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>F07464</b>	<b>EPOS: кадр перемещения не согласован</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Кадр перемещения содержит недействительную информацию. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения с недействительной информацией.
Помощь:	Проверить кадр перемещения и при необходимости учитывать имеющиеся предупреждения.
<b>A07465</b>	<b>EPOS: кадр перемещения не имеет следующего кадра</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В кадре перемещения не существует следующего кадра. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения с отсутствующим следующим кадром.
Помощь:	- спараметрировать этот кадр перемещения с условием последовательного включения END. - спараметрировать другие кадры перемещения с большими номерами кадров и для последнего кадра условие последовательного включения END.

<b>A07466</b>	<b>EPOS: номер кадра перемещения присвоен многократно</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Один и тот же номер кадра перемещения был присвоен многократно. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): многократно присвоенный номер кадра перемещения.
Помощь:	Исправить кадры перемещения
<b>A07467</b>	<b>EPOS: кадр перемещения с недействительным параметром задания</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Параметр задания в кадре перемещения содержит недопустимое значение. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения с недействительным параметром задания.
Помощь:	Исправить в кадре перемещение параметр задания.
<b>A07468</b>	<b>EPOS: цель перехода кадра перемещения не существует</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В кадре перемещения был запрограммирован переход на отсутствующий кадр. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения с отсутствующей целью перехода.
Помощь:	- исправить кадр перемещения. - дополнить отсутствующий кадр перемещения.
<b>A07469</b>	<b>EPOS: конечная позиция кадра перемещения &lt; программный конечный выключатель минус</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В кадре перемещения указанная абсолютная конечная позиция лежит вне ограниченной программным конечным выключателем минус области. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения с не разрешенной конечной позицией.
Помощь:	- исправить кадр коррекции. - изменить программный конечный выключатель минус (CI: p2578, p2580).

<b>A07470</b>	<b>EPOS: конечная позиция кадра перемещения &gt; программный конечный выключатель плюс</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В кадре перемещения указанная абсолютная конечная позиция лежит вне ограниченной программным конечным выключателем плюс области. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения с не разрешенной конечной позицией.
Помощь:	- исправить кадр коррекции. - изменить программный конечный выключатель минус (CI: p2579, p2581).
<b>A07471</b>	<b>EPOS: конечная позиция кадра перемещения вне области модуло</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В кадре перемещения конечная позиция лежит вне области модуло. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения с не разрешенной конечной позицией.
Помощь:	- исправить конечную позицию в кадре перемещения. - изменить область модуло (p2576).
<b>A07472</b>	<b>EPOS: кадр перемещения ABS_POS/ABS_NEG невозможен</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В кадре перемещения был спараметрирован режим позиционирования ABS_POS или ABS_NEG при не активной коррекции модуло. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер кадра перемещения с не разрешенным режимом позиционирования.
Помощь:	Исправить кадр перемещения.
<b>A07473 (F)</b>	<b>EPOS: подвод к началу области перемещения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ось при перемещении достигла границы области перемещения.
Помощь:	Отвод в положительном направлении.
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ

<b>A07474 (F)</b>	<b>EPOS: подвод к концу области перемещения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ось при перемещении достигла границы области перемещения.
Помощь:	Отвод в отрицательном направлении.
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<hr/>	
<b>F07475 (A)</b>	<b>EPOS: конечная позиция &lt; начало области перемещения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Конечная позиция при относительном перемещении лежит вне области перемещения.
Помощь:	Исправить конечную позицию
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<hr/>	
<b>F07476 (A)</b>	<b>EPOS: конечная позиция &gt; конец области перемещения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Конечная позиция при относительном перемещении лежит вне области перемещения.
Помощь:	Исправить конечную позицию
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<hr/>	
<b>A07477 (F)</b>	<b>EPOS: конечная позиция &lt; программный конечный выключатель минус</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Конечная позиция при актуальном перемещении меньше, чем программный конечный выключатель минус.
Помощь:	- исправить конечную позицию. - изменить программный конечный выключатель минус (CI: p2578, p2580).
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

<b>A07478 (F)</b>	<b>EPOS: конечная позиция &gt; программный конечный выключатель плюс</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Конечная позиция при актуальном перемещении больше, чем программный конечный выключатель плюс.
Помощь:	- исправить конечную позицию. - изменить программный конечный выключатель плюс (CI: p2579, p2581).
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>A07479</b>	<b>EPOS: подвод к программному конечному выключателю минус</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ось находится на позиции программного конечного выключателя минус. Активный кадр перемещения был отменен.
Помощь:	- исправить конечную позицию. - изменить программный конечный выключатель минус (CI: p2578, p2580).
<b>A07480</b>	<b>EPOS: подвод к программному конечному выключателю плюс</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ось находится на позиции программного конечного выключателя плюс. Активный кадр перемещения был отменен.
Помощь:	- исправить конечную позицию. - изменить программный конечный выключатель плюс (CI: p2579, p2581).
<b>F07481 (A)</b>	<b>EPOS: позиция оси &lt; программный конечный выключатель минус</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Актуальная позиция оси меньше, чем позиция программного конечного выключателя минус.
Помощь:	- исправить конечную позицию. - изменить программный конечный выключатель минус (CI: p2578, p2580).
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой



---

<b>F07482 (A)</b>	<b>EPOS: позиция оси &gt; программный конечный выключатель плюс</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Актуальная позиция оси больше, чем позиция программного конечного выключателя плюс.
Помощь:	- исправить конечную позицию. - изменить программный конечный выключатель плюс (CI: p2579, p2581).
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой

---

<b>A07483</b>	<b>EPOS: наезд на жесткий упор, зажимной момент не достигнут</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Жесткий упор в кадре перемещения был достигнут без достижения зажимного момента/зажимного усилия.
Помощь:	- проверить макс. моментобразующий ток (r1533). - проверить границы моментов (p1520, p1521). - проверить границы мощности (p1530, p1531). - проверить соединения ВICO границ моментов (p1522, p1523, p1528, p1529).

---

<b>F07484</b>	<b>EPOS: жесткий упор вне окна контроля</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ3 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	В состоянии "Жесткий упор достигнут" ось двигалась вне установленного окна контроля (p2635).
Помощь:	- проверить окно контроля (p2635). - проверить механику.

---

<b>F07485 (A)</b>	<b>EPOS: жесткий упор не достигнут</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	В кадре перемещения с заданием ЖЕСТКИЙ УПОР конечная позиция была достигнута без определения жесткого упора.
Помощь:	- проверить кадр перемещения и перенести конечную позицию дальше в деталь. - проверить управляющий сигнал "Жесткий упор достигнут" (p2637). - при необходимости уменьшить макс. окно отклонения, обусловленного запаздыванием, для определения жесткого упора (p2634).
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой

<b>A07486</b>	<b>EPOS: отсутствует промежуточный останов</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В режимах работы "Кадры перемещения" или "Прямой ввод заданного значения/MDI" для запуска движения бинекторный вход "Нет промежуточного останова/промежуточный останов" (BI: p2640) не имел сигнала 1.
Помощь:	Подать сигнал 1 на бинекторный вход "Нет промежуточного останова/промежуточный останов" (BI: p2640) и заново запустить движение.
<b>A07487</b>	<b>EPOS: нет отклонения задания перемещения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В режимах работы "Кадры перемещения" или "Прямой ввод заданного значения/MDI" для запуска движения бинекторный вход "Не отклонять задание перемещения/отклонить задание перемещения" (BI: p2641) не имел сигнала 1.
Помощь:	Подать сигнал 1 на бинекторный вход "Не отклонять задание перемещения/отклонить задание перемещения" (BI: p2641) и заново запустить движение.
<b>F07488</b>	<b>EPOS: относительное позиционирование невозможно</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	В режиме работы "Прямой ввод заданного значения/MDI" при непрерывной передаче (p2649 = 1) было выбрано относительное позиционирование (BI: p2648 = сигнал 0).
Помощь:	Проверить управление.
<b>A07489</b>	<b>EPOS: коррекция референтной точки вне окна</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Для функции "Реферирование на лету" разница между измеренной позицией на измерительном щупе и координатой референтной точки выходит за пределы спараметрированного окна.
Помощь:	- проверить механику. - проверить параметрирование окна (p2602).
<b>F07490</b>	<b>EPOS: разрешение отменено при перемещении</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	- При стандартных значениях возможно возникновение иной ошибки, следствием которой стала отмена сигналов разрешения. - Привод находится в состоянии "Блокировки включения" (при стандартных значениях).
<b>Помощь:</b>	- установить сигналы разрешения или проверить и устранить причину первой возникшей ошибки (при стандартных значениях). - проверить присвоение значений для разрешения простого позиционирования.

---

<b>F07491 (A)</b>	<b>EPOS: наезд на СТОП-кулачок минус</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ3
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На бинекторном входе BI: p2569 был определен сигнал 0, т.е. наезд на кулачок СТОП минус. При положительном направлении перемещения произошел наезд на кулачок STOP минус, т.е. кулачок STOP подключен неправильно.
<b>Помощь:</b>	- выйти из кулачка СТОП минус в положительном направлении перемещения и отвести ось в действительную область перемещения. - проверить проводку кулачка STOP.
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F07492 (A)</b>	<b>EPOS: наезд на СТОП-кулачок плюс</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ3
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На бинекторном входе BI: p2570 был определен сигнал 0, т.е. наезд на кулачок СТОП плюс. При отрицательном направлении перемещения произошел наезд на кулачок STOP плюс, т.е. кулачок STOP подключен неправильно.
<b>Помощь:</b>	- выйти из кулачка СТОП плюс в отрицательном направлении перемещения и отвести ось в действительную область перемещения. - проверить проводку кулачка STOP.
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F07493</b>	<b>LR: переполнение диапазона значений для фактического значения положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения был превышен. При переполнении состояние "Реферировано" или "Юстировка абсолютной измерительной системы" сбрасывается. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: фактическое значение положения (r2521) превысило диапазон значений. 2: фактическое значение положения датчика Gn_XIST2 (r0483) или абсолютное значение после редуктора нагрузки (r2723) превысило диапазон значений. 3: максимальное значение датчика на фактор для пересчета абсолютного положения (r0483 или r2723) из инкрементов в единицы длины (LU) превысило диапазон значений для отображения фактического значения положения.

Указание:

Для линейного датчика должно быть выдержано:

-  $p0407 * p2503 / (2^{p0418} * 10^7) < 1$

-  $p0407 * p2503 / (2^{p0419} * 10^7) < 1$

**Помощь:**

При необходимости уменьшить диапазон перемещения или разрешение положения (p2506).

Увеличить точное разрешение абсолютного фактического значения положения (p0419).

Примечание к коду ошибки = 3:

Если максимально возможное абсолютное положение (LU) больше, чем 4294967296, то юстировка невозможна из-за переполнения.

Максимально возможное абсолютное положение (LU) рассчитывается для круговых датчиков следующим образом.

1. Датчик двигателя без отслеживания положения

$p2506 * p0433 * p2505 / (p0432 * p2504)$

$p2506 * p0433 * p2505 * p0421 / (p0432 * p2504)$  для многооборотных датчиков

2. Датчик двигателя с отслеживанием положения для измерительного редуктора

$p2506 * p0412 * p2505 * p2504$

3. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного редуктора

$p2506 * p2721 * p0433 / p0432$

4. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного и измерительного редуктора

$p2506 * p2721$

5. Прямой датчик без отслеживания положения

$p2506 * p0433 / p0432$

$p2506 * p0433 * p0421 / p0432$  для многооборотных датчиков

6. Прямой датчик с отслеживанием положения для измерительного редуктора

$p2506 * p0412$

#### F07494

**LR: переключение блока данных привода при работе**

**Значение сообщения:**

-

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Переключение блока данных привода (переключение DDS) с изменением механических соотношений (p2503 ... 2506), направления вращения (p1821) или согласования датчика (p2502) было затребовано при работе.

Указание:

DDS: Drive Data Set (блок данных привода)

**Помощь:**

Для переключение блока данных привода сначала выйти из режима "Работа".

#### A07495 (F)

**LR: референтная функция отменена**

**Значение сообщения:**

-

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

Активированная референтная функция (поиск референтных меток или обработка измерительного щупа) была отменена.

- Возникла ошибка датчика (Gn\_ZSW.15 = 1).

- Фактическое значение положения установлено при активированной референтной функции.

- Поиск референтных меток и обработка измерительного щупа активированы одновременно (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 1).

- Активированная референтная функция (поиск референтных меток или обработка измерительного щупа) была деактивирована (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 0).

**Помощь:**

- проверить и устранить причины.

- сбросить управление (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 0) и активировать необходимую функцию.

Реакция при F:

ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

Квиттирование при F:

СРАЗУ ЖЕ

---

<b>A07496</b>	<b>EPOS: разрешение невозможно</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Разрешение для простого позиционера невозможно из-за мин. одного отсутствующего сигнала. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: EPOS нет разрешения (BI: p2656). 2: факт. значение положения действ., нет квитирования (BI: p2658).
Помощь:	Проверить соответствующие бинекторные входы и сигналы

---

<b>A07497</b>	<b>LR: установочное значение положения активировано</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Фактическое значение положения при сигнале BI: p2514 = 1 устанавливается на полученное через CI: p2515 значение. Компенсация возможного рассогласования невозможна.
Помощь:	Не требуется. Предупреждение автоматически исчезает при сигнале BI: p2514 = 0.

---

<b>A07498 (F)</b>	<b>LR: обработка измерительного щупа невозможна</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке измерительного щупа возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, десятичная интерпретация): 6: входная клемма для измерительного щупа не установлена. 4098: ошибка при инициализации измерительного щупа. 4100: слишком высокая частота измерительных импульсов. >50000: такт измерения не является целым кратным такта регулятора положения.
Помощь:	Деактивировать обработку измерительного щупа (BI: p2509 = Сигнал 0). В соответствии с кодом предупреждения = 6: Установить входную клемму для измерительного щупа (p0488, p0489 или p2517, p2518). В соответствии с кодом предупреждения = 4098: Проверить интерфейс управляющего модуля (CU). В соответствии с кодом предупреждения = 4100: Сократить частоту измерительного импульса в измерительном щупе. В соответствии с кодом предупреждения > 50000: Установить целочисленное соотношение измерительного такта к такту регулятора положения. Для этого актуальный измерительный такт может быть определен из кода предупреждения следующим образом. Tmess [125µs] = код предупреждения - 50000 С PROFIBUS измерительный такт соответствует такту PROFIBUS (r2064[1]). Без PROFIBUS измерительный такт является внутренним временем цикла, не подверженному влиянию.
Реакция при F:	ВЫКЛ1
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

<b>F07499 (A)</b>	<b>EPOS: подвод к реверсивному кулачку в неправильном направлении движения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ3
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Подвод к реверсивному кулачку МИНУС был выполнен в положительном направлении движения или подвод к реверсивному кулачку ПЛЮС был выполнен в отрицательном направлении движения.
Помощь:	- проверить проводку реверсивных кулачков (BI: p2613, BI: p2614). - проверить направление движения для подвода к реверсивным кулачкам.
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой
<b>F07500</b>	<b>Привод: блок данных силовой части PDS не сконфигурирован</b>
Значение сообщения:	блок данных привода: %1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Только для регулируемого питания/рекуперации: Блок данных силовой части не был сконфигурирован, т.е. номер блока данных не был введен в блок данных привода. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер блока данных привода из r0185.
Помощь:	Ввести в r0185 индекс соответствующего блоку данных привода блока данных силовой части.
<b>F07501</b>	<b>Привод: блок данных двигателя MDS не сконфигурирован</b>
Значение сообщения:	блок данных привода: %1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Только для силовых частей: Блок данных двигателя не был сконфигурирован, т.е. номер блока данных не был введен в соответствующий блок данных привода. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): значение ошибки содержит номер блока данных привода r0186.
Помощь:	Ввести в r0186 индекс соответствующего блоку данных привода блока данных двигателя. Смотри также: r0186
<b>F07502</b>	<b>Привод: блок данных датчика EDS не сконфигурирован</b>
Значение сообщения:	блок данных привода: %1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Только для силовых частей: Блок данных датчика не был сконфигурирован, т.е. номер блока данных не был введен в соответствующий блок данных привода. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): значение ошибки содержит номер блока данных привода r0187, r0188 или r0189.

Значение ошибки увеличивается на 100 \* номер датчика (к примеру, для r0189: значение ошибки 3xx где xx = номер блока данных).

**Помощь:** Ввести в r0187 (1-ый датчик), r0188 (2-ой датчик) или r0189 (3-ий датчик) индекс соответствующего блоку данных привода блока данных датчика.

---

<b>F07503</b>	<b>EPOS: подвод к STOP-кулачку выполнен в неправильном направлении перемещения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Подвод к СТОП-кулачку МИНУС был выполнен в положительном направлении перемещения или подвод к СТОП-кулачку ПЛЮС был выполнен в отрицательном направлении перемещения.
<b>Помощь:</b>	- Проверить подключение СТОП-кулачков (BI: p2569, BI: p2570). - Проверить направление перемещения для подвода к СТОП-кулачкам.

---

<b>A07504</b>	<b>Привод: блок данных двигателя не согласован с блоком данных привода</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Блок данных двигателя не согласован с блоком данных привода. В блоках данных привода все имеющиеся блоки данных двигателя должны быть согласованы через номера MDS (r0186[0...n]). Необходимо как минимум наличие стольких блоков данных привода, сколько имеется блоков данных двигателя. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер не согласованного блока данных двигателя.
<b>Помощь:</b>	Согласовать в блоках данных привода несогласованный блок данных двигателя через номер MDS (r0186[0...n]). - проверить, согласованы ли все блоки данных двигателя с блоками данных привода. - при необходимости удалить избыточные блоки данных двигателя. - при необходимости создать новые блоки данных привода и согласовать их с соответствующими блоками данных двигателя. Смотри также: r0186

---

<b>A07505</b>	<b>EPOS: задание наезда на жесткий упор в режиме U/f/SLVC невозможно</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	В режиме U/f/SLVC была предпринята попытка выполнить кадр перемещения с заданием "Жесткий упор". Это невозможно. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер кадра перемещения с недопустимым параметром задания.
<b>Помощь:</b>	- Проверить кадр перемещения и изменить задание. - Изменить режим работы управления/регулирования (p1300). Смотри также: p1300

<b>F07509</b>	<b>Привод: нет номера компонента</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	С блоком данных привода (DDS) согласован блок данных двигателя (MDS) или блок данных датчика (EDS), не имеющий номера компонента. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): ppmttmxxuuu pp: номер MDS/EDS. mttm: номер параметра отсутствующего номера компонента. xx: номер DDS, которому присвоен MDS/EDS. uuu: номер параметра, реферирующий MDS/EDS. Пример: p0186[7] = 5: с DDS 7 согласован MDS 5. p0131[5] = 0: в MDS 5 номер компонента не установлен. Значение предупреждения = 0513107186
<b>Помощь:</b>	Более не согласовывать MDS/EDS в блоках данных привода через p0186, p0187, p0188, p0189 или установить действительный номер компонента. Смотри также: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189
<b>F07510</b>	<b>Привод: идентичные датчики в блоке данных привода</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Более одного датчика с идентичным номером компонента согласовано с одним единственным блоком данных привода. В одном блоке данных привода не могут вместе работать идентичные датчики. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1000*первый идентичный датчик + 100 * второй идентичный датчик + блок данных привода. Пример: Значение ошибки = 1203 означает: В блоке данных привода 3 первый (p0187[3]) и второй датчик (p0188[3]) идентичны.
<b>Помощь:</b>	Согласовать с блоком данных привода различные датчики. Смотри также: p0141, p0187, p0188, p0189
<b>F07511</b>	<b>Привод: датчик использован несколько раз</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Каждый датчик может быть согласован только с одним приводом и внутри одного привода в каждом блоке данных привода всегда должен быть либо датчиком 1, либо датчиком 2, либо датчиком 3. Это однозначное согласование нарушено. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Оба параметра в закодированной форме, ссылающиеся на один и тот же номер компонента. Первый параметр: Индекс: первая и вторая десятичные позиции (99 для EDS не согласованного с DDS) Номер параметра: третья десятичная позиция (1 для p0187, 2 для p0188, 3 для p0189, 4 для EDS не согласованного с DDS) Номер привода: четвертая и пятая десятичные позиции



Второй параметр:  
 Индекс: шестая и седьмая десятичные позиции (99 для EDS не согласованного с DDS)  
 Номер параметра: восьмая десятичная позиция (1 для p0187, 2 для p0188, 3 для p0189, 4 для EDS не согласованного с DDS)  
 Номер привода: девятая и десятая десятичные позиции  
 Сммотри также: p0141

**Помощь:** Исправить двойное использование одного номера компонента через оба закодированных в значении ошибки параметра.

---

### F07512 **Привод: переключение блока данных датчика не может быть спараметрировано**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Через p0141 подготовлено не разрешенное переключение блока данных привода. Переключение блока данных привода в этой версии микропрограммного обеспечения разрешено только для имеющихся в фактической топологии компонентов.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 ошибочный номер блока данных EDS.  
 Сммотри также: p0187, p0188, p0189

**Помощь:** Каждый блок данных датчика должен быть согласован с собственным гнездом DRIVE-CLiQ. Номера компонентов интерфейсов датчика (p0141) внутри одного приводного объекта должны иметь различные значения.  
 Должно действовать следующее:  
 p0141[0] отлично от p0141[1] отлично от ... отлично от p0141[n]

---

### A07514 (N) **Привод: структура данных не соответствует режиму интерфейса**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Был установлен интерфейсный режим "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1), а структура данных не соответствует этому режиму.

В зависимости от числа блоков данных возможны следующие установки:

Число DDS/MDS (p0180/p0130): p0186

1/1: p0186[0] = 0

2/2: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1

4/4: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2, p0186[3] = 3

8/8: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[7] = 7

16/16: p0186[0, 1] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[15] = 15

32/32: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[31] = 31

2/1: p0186[0, 1] = 0

4/2: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1

8/4: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2, p0186[5, 6] = 3

16/8: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[14, 15] = 7

32/16: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[30, 31] = 15

4/1: p0186[0, 1, 2, 3] = 0

8/2: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1

16/4: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2, p0186[12, 13, 14, 15] = 3

32/8: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2 ... p0186[28, 29, 30, 31] = 7

8/1: p0186[0...7] = 0

16/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1

32/4: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1, p0186[16...23] = 2, p0186[24...31] = 3

16/1: p0186[0...15] = 0

32/2: p0186[0...15] = 0, p0186[16...31] = 1

32/1: p0186[0...31] = 0

9/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8] = 1

10/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8, 9] = 1  
 12/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...11] = 1  
 Сммотри также: p0180, p0186, p2038

**Помощь:** - Проверить структуру данных на предмет названных в причине возможных установок.  
 - Проверить интерфейсный режим (p2038).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

**F07515 Привод: силовая часть и двигатель соединены неправильно**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** В блоке данных привода с силовой частью (через PDS) был согласован двигатель (через MDS), которые не соединены в заданной топологии. Возможно, что с силовой частью не согласован двигатель (p0131).  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 Номер неправильно спараметрированного блока данных привода.

**Помощь:** - Согласовать с блоком данных привода разрешенную через заданную топологию комбинацию двигателя и силовой части.  
 - Согласовать заданную топологию.  
 - При необходимости при отсутствии двигателя заново создать компонент (мастер конфигурации привода).  
 Сммотри также: p0121, p0131, p0186

**F07516 Привод: заново ввести блок данных в эксплуатацию**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Согласование между блоком данных привода и блоком данных двигателя (p0186) или между блоком данных привода и блоком данных датчика было изменено (p0187). Поэтому необходимо выполнить новый ввод в эксплуатацию блока данных привода.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 блок данных привода, которой должен быть заново введен в эксплуатацию.

**Помощь:** Выполнить ввод в эксплуатацию указанного в значении ошибки (r0949) блока данных привода.

**F07517 Привод: переключение блока данных привода спараметрировано неправильно**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Один MDS не может иметь в двух различных DDS различные датчики двигателя.  
 Поэтому следующее параметрирование приводит к ошибке:  
 p0186[0] = 0, p0187[0] = 0  
 p0186[0] = 0, p0187[0] = 1  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 младшие 16 бит показывают первый, старшие 16 бит показывают второй DDS.

**Помощь:** Если необходимо использовать двигатель один раз с одним датчиком двигателя, а в другой раз с другим датчиком двигателя, то для этого необходимо создать два различных MDS с одинаковыми данными двигателя.  
 Пример:  
 p0186[0] = 0, p0187[0] = 0  
 p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

<b>F07518</b>	<b>Привод: переключение блока данных двигателя спараметрировано неправильно</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Было определено неправильное параметрирование двух блоков данных двигателя. Параметры r0313 (расчет из r0314, r0310, r0311), r0315 и r1982 могут иметь различные значения только тогда, когда с блоками данных двигателя согласованы различные двигатели. Согласование с двигателями или контакторами осуществляется через r0827. Переключение между блоками данных двигателя невозможно. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): xxxxуууу: xxxx: первый DDS с согласованным MDS, уууу: второй DDS с согласованным MDS
Помощь:	Исправить параметрирование блоков данных двигателя.
<b>A07519</b>	<b>Привод: переключение двигателя спараметрировано неправильно</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При установке r0833.0 = 1 желательным является переключение двигателя через приложение. Поэтому r0827 в соответствующих блоках данных двигателя должен иметь различные значения. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): xxxxуууу: xxxx: первый MDS, уууу: второй MDS
Помощь:	- по разному спараметрировать соответствующие блоки данных двигателя (r0827). - выбрать установку r0833.0 = 0 (переключение двигателя через привод).
<b>A07520</b>	<b>Привод: переключение двигателя не может быть выполнено</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Переключение двигателя не может быть выполнено. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: Контактор для активного в данный момент двигателя не может быть разомкнут, т.к. у синхронного двигателя число оборотов (r0063) выше, чем число оборотов применения ослабления поля (r3048). Пока r0063 > r0348 ток в двигателе, несмотря на стирание импульсов, не уменьшается. 2: Квитирование "Контактор разомкнут" не было определено в течение 1 сек. 3: Квитирование "Контактор замкнут" не было определено в течение 1 сек.
Помощь:	По значению предупреждения = 1: Установить число оборотов ниже, чем число оборотов применения ослабления поля (r0063 < r0348). По значению предупреждения = 2, 3: Проверить сигналы квитирования соответствующего контактора.

<b>A07530</b>	<b>Привод: блок данных привода DDS отсутствует</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Выбранный блок данных привода отсутствует (p0837 > p0180). Переключение блока данных привода не осуществляется. Смотри также: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837
Помощь:	- выбрать имеющийся блок данных привода. - создать дополнительные блоки данных привода.
<b>A07531</b>	<b>Привод: командный блок данных CDS отсутствует</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Выбранный командный блок данных отсутствует (p0836 > p0170). Переключение командного блока данных не выполняется. Смотри также: p0810, p0811, r0836
Помощь:	- Выбрать имеющийся командный блок данных. - Создать дополнительные командные блоки данных.
<b>A07541</b>	<b>Привод: переключение блока данных невозможно</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Выбранное переключение блока данных привода и соответствующее переключение двигателя невозможно и не выполняется. Контактор двигателя у синхронных двигателей может переключаться только при фактическом числе оборотов меньше рабочего числа оборотов ослабления поля (r0063 < r0348). Смотри также: r0063
Помощь:	Уменьшить число оборотов ниже рабочего числа оборотов ослабления поля.
<b>A07550 (F, N)</b>	<b>Привод: сброс параметров датчика невозможен</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При выполнении заводской установки (к примеру, через p0970 = 1) сброс параметров датчика был невозможен. Параметры датчика считываются напрямую через DRIVE-CLiQ из датчика. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): номер компонента соответствующего датчика.
Помощь:	- повторить процесс. - проверить соединение DRIVE-CLiQ.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:

---

**F07551           Датчик привода: нет информации об угле коммутации**

**Значение сообщения:**       причина ошибки: %1, блок данных привода: %2

**Объект привода:**           VECTOR\_G

**Реакции:**                   ВЫКЛ2 (IASC/DCTOPM03)

**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**               Нет информации угла коммутации, поэтому управление синхронными двигателями невозможно.  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
уууухххх дес.: уууу = причина ошибки, хххх = блок данных привода  
уууу = 1 дес.:  
Используемый датчик двигателя не выводит абсолютного угла коммутации.  
уууу = 2 дес.:  
Установленное передаточное число измерительного редуктора не согласуется с числом пар полюсов двигателя.

**Помощь:**               По причина ошибки = 1:  
- Проверить параметрирование датчика (p0404).  
- Использовать датчик с дорожкой C/D, интерфейсом EnDat или датчики Холла.  
- Использовать датчик с синусоидальной дорожкой A/B, для которого число пар полюсов (r0313) является целым кратным числа делений датчика (p0408).  
- Активировать идентификацию положения полюса (p1982 = 1).  
По причина ошибки = 2:  
- Коэффициент числа пар полюсов через передаточное число измерительного редуктора должен быть целочисленным: (p0314 \* p0433) / p0432  
Указание:  
При работе с дорожкой C/D этот коэффициент должен быть меньше/равен 8.  
Смотри также: p0402, p0404, p0432, p0433

---

**F07552 (A)       Датчик привода: конфигурация датчика не поддерживается**

**Значение сообщения:**       причина ошибки: %1, номер компонента: %2, блок данных датчика: %3

**Объект привода:**           B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:**                   Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DCTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:**       СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**               Запрошенная конфигурация датчика не поддерживается. В p0404 могут быть запрошены только биты, сигнализируемые обработкой датчика в r0456 как поддерживаемые.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
ссссbbaa шестн.: сссс = причина ошибки, bb = номер компонента, aa = блок данных датчика  
сссс = 1: датчик sin/cos с абс. дорожкой (поддерживается SME25).  
сссс = 3: датчик прямоугольных сигналов (поддерживается SMC30).  
сссс = 4: датчик sin/cos (поддерживается SMC20, SMI20, SME20, SME25).  
сссс = 10: датчик DRIVE-CLiQ (поддерживается DQI).  
сссс = 12: датчик sin/cos с референтной меткой (поддерживается SME20).  
сссс = 15: коммутация с нулевой меткой для синхронных двигателей с независимым возбуждением с VECTORMV.  
сссс = 23: резольвер (поддерживается SMC10, SMI10).  
сссс = 65535: иная функция (сравнить r0456 и p0404).  
Смотри также: p0404, r0456

**Помощь:**               - проверить параметрирование датчика (p0400, p0404).  
- использовать подходящую систему обработки датчика (r0456).

Реакция при A:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при A:

<b>F07553 (A)</b>	<b>Датчик привода: конфигурация модуля датчика не поддерживается</b>
<b>Значение сообщения:</b>	Блок данных датчика: %1, первый бит с ошибкой: %2, параметр с ошибкой: %3
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Требуемая конфигурация не поддерживается модулем датчика. При ошибочном r0430 (сс = 0): - В r0430 (запрошенные функции) установлен минимум 1 бит, не установленный в r0458 (поддерживаемые функции) (исключение: бит 19, 28, 29, 30, 31). - r1982 > 0 (запрошена идентификация положения полюсов), но r0458.16 = 0 (идентификация положения полюсов не поддерживается). При ошибочном r0437 (сс = 1): - В r0437 (запрошенные функции) установлен минимум 1 бит, не установленный в r0459 (поддерживаемые функции). Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ddccbbaa шестн. aa: номер блока данных датчика. bb: первый бит с ошибкой. сс: ошибочный параметр сс = 0: ошибочный параметр - r0430 сс = 1: ошибочный параметр - r0437 сс = 2: ошибочный параметр - r0459 dd: резервировано (всегда 0)
<b>Помощь:</b>	- проверить параметрирование датчика (r0430, r0437). - проверить идентификацию положения полюсов (r1982). - использовать подходящую систему обработки датчика (r0458, r0459). Смотри также: r0430, r0437, r0458, r0459, r1982
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой
<b>F07555 (A)</b>	<b>Привод, датчик: конфигурация отслеживания положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, блок данных датчика: %2, блок данных привода: %3, причина ошибки: %4
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Конфигурация не поддерживается при отслеживании положения. Отслеживание положения может быть активировано только для абсолютных датчиков. Для линейных осей отслеживание положения редуктора нагрузки и измерительного редуктора не может быть активировано одновременно. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ddccbbaa шестн. aa = блок данных датчика bb = номер компонента сс = блок данных привода dd = причина ошибки dd = 00 шестн. = 0 дес. Абсолютный датчик не используется. dd = 01 шестн. = 1 дес. Отслеживание положения не может быть активировано, т.к. памяти внутренней NVRAM недостаточно или имеется управляющий модуль без NVRAM dd = 02 шестн. = 2 дес. Для линейной оси было активировано отслеживание положения для нагрузочного и измерительного редуктора.

dd = 03 шестн. = 3 дес.

Отслеживание положения не может быть активировано, т.к. для этого блока данных датчика уже было определено отслеживание положения с другим передаточным числом, типом оси или окном допуска.

dd = 04 шестн. = 4 дес.

Используется линейный датчик.

Смотри также: r0404, r0411

**Помощь:**

- Использовать абсолютный датчик.

- При необходимости отключить отслеживание положения (r0411 для измерительного редуктора, r2720 для редуктора нагрузки).

- Использовать управляющий модуль с достаточным объемом NVRAM.

- Активировать отслеживание положения редуктора нагрузки в том же блоке данных датчика, если и передаточное число (r2504, r2505), тип оси (r2720.1) и окно допуска (r2722) идентичны.

Реакция при A:

никакой

Квиттирование

никакой

при A:

**F07556****Измерительный редуктор: отслеживание положения, макс. фактическое значение превышено**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, блок данных датчика: %2

**Объект привода:**

B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:**

НЕТ

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Привод/датчик определяет при сконфигурированном отслеживании положения измерительного редуктора макс. возможное, абс. фактическое значение положения (r0483), которое более не может быть отображено в 32 битах.

Макс. значение: r0408 \* r0412 \* 2<sup>r0419</sup>

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

аааауухх шестн.: уу = номер компонента, хх = блок данных датчика

Смотри также: r0408, r0412, r0419

**Помощь:**

- уменьшить точное разрешение (r0419).

- уменьшить многооборотное разрешение (r0412).

Смотри также: r0412, r0419

**A07557 (F)****Датчик 1: координата референтной точки в недопустимом диапазоне**

**Значение сообщения:**

%1

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

Полученная при юстировке датчика через коннекторный вход C1: r2599 координата референтной лежит за пределами половины диапазона датчика и не может быть установлена в качестве актуальной позиции оси. Макс. допустимое значение индицируется в дополнительной информации.

**Помощь:**

Установить координату референтной точки меньше, чем значение из дополнительной информации.

Реакция при F:

ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

Квиттирование

СРАЗУ ЖЕ

при F:

**A07558 (F)****Датчик 2: координата референтной точки в недопустимом диапазоне**

**Значение сообщения:**

%1

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:** Полученная при юстировке датчика через коннекторный вход C1: p2599 координата референтной лежит за пределами половины диапазона датчика и не может быть установлена в качестве актуальной позиции оси. Макс. допустимое значение индицируется в дополнительной информации.

**Помощь:** Установить координату референтной точки меньше, чем значение из дополнительной информации.

**Реакция при F:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

---

**A07559 (F) Датчик 3: координата референтной точки в недопустимом диапазоне**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Полученная при юстировке датчика через коннекторный вход C1: p2599 координата референтной лежит за пределами половины диапазона датчика и не может быть установлена в качестве актуальной позиции оси. Макс. допустимое значение индицируется в дополнительной информации.

**Помощь:** Установить координату референтной точки меньше, чем значение из дополнительной информации.

**Реакция при F:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

---

**F07560 Датчик привода: число делений не во второй степени**

**Значение сообщения:** блок данных датчика: %1

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** У круговых абсолютных датчиков число делений в r0408 должно стоять во второй степени.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
значение ошибки содержит соответствующий номер блока данных датчика.

**Помощь:**  
- Проверить параметрирование (r0408, r0404.1, r0458.5).  
- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение модуля датчика.

---

**F07561 Датчик привода: число делений Multiturn не во второй степени**

**Значение сообщения:** блок данных датчика: %1

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Разрешение Multiturn в r0421 должно стоять во второй степени.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
значение ошибки содержит соответствующий номер блока данных датчика.

**Помощь:**  
- Проверить параметрирование (r0421, r0404.1, r0458.5).  
- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение модуля датчика.



<b>F07562 (A)</b>	<b>Привод, датчик: отслеживание положения инкрементального датчика невозможно</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, номер компонента: %2, блок данных датчика: %3
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Запрошенное отслеживание положения для инкрементального датчика не поддерживается. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): ссссbbaa шестн. aa = блок данных датчика bb = номер компонента сссс = причина ошибки сссс = 00 шестн. = 0 дес. Тип датчика не поддерживает функции "Отслеживание положения инкрементального датчика". сссс = 01 шестн. = 1 дес. Отслеживание положения не может быть активировано, т.к. памяти внутренней NVRAM недостаточно или имеется управляющий модуль без NVRAM. сссс = 04 шестн. = 4 дес. Используется линейный датчик, который не поддерживается функцией отслеживания положения. Смотри также: r0404, r0411, r0456
<b>Помощь:</b>	- Проверить параметрирование датчика (r0400, r0404). - Использовать управляющий модуль с достаточным объемом NVRAM. - При необходимости отключить отслеживание положения для инкрементального датчика (r0411.3 = 0).
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F07563 (A)</b>	<b>Привод датчик: XIST1_ERW неправильная конфигурация</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, блок данных датчика: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Для функции "Абсолютное положение для инкрементального датчика" была обнаружена неправильная конфигурация. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Функция "Абсолютное положение для инкрементального датчика" не поддерживается (r0459.13 = 0). Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: уухх дес: уу = причина ошибки, хх = блок данных датчика Смотри также: r0459, r4652
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 1: - Обновить версию микропрограммного обеспечения модуля датчика. - Проверить режим (r4652 = 1, 3 требуется свойство r0459.13 = 1).
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>A07565 (F, N)</b>	<b>Привод: ошибка датчика интерфейса датчика PROFIdrive 1</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Через интерфейс датчика PROFIdrive для датчика 1 сигнализируется ошибка датчика (G1_ZSW.15). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): код ошибки из G1_XIST2, см. описание к r0483. Указание: Это предупреждение выводится только при r0480[0] отличном от нуля.
Помощь:	Квиттировать ошибку датчика через управляющее слово датчика (G1_STW.15 = 1).
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A07566 (F, N)</b>	<b>Привод: ошибка датчика интерфейса датчика PROFIdrive 2</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Через интерфейс датчика PROFIdrive для датчика 2 сигнализируется ошибка датчика (G2_ZSW.15). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): код ошибки из G2_XIST2, см. описание к r0483. Указание: Это предупреждение выводится только при r0480[1] отличном от нуля.
Помощь:	Квиттировать ошибку датчика через управляющее слово датчика (G2_STW.15 = 1).
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A07567 (F, N)</b>	<b>Привод: ошибка датчика интерфейса датчика PROFIdrive 3</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Через интерфейс датчика PROFIdrive для датчика 3 сигнализируется ошибка датчика (G3_ZSW.15). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): код ошибки из G3_XIST2, см. описание к r0483. Указание: Это предупреждение выводится только при r0480[2] отличном от нуля.
Помощь:	Квиттировать ошибку датчика через управляющее слово датчика (G3_STW.15 = 1).
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой

---

<b>A07569 (F)</b>	<b>Не удалось идентифицировать датчик</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При идентификации датчика (в режиме ожидания) с r0400 = 10100 датчик не смог быть идентифицирован. Возможно, неверный датчик или датчик отсутствует, в модуль датчика вставлен неверный кабель датчика или кабель датчика не вставлен вообще или компоненты DRIVE-CLiQ не подключены к DRIVE-CLiQ. Указание: Идентификация датчика предусматривает поддержку датчиком и возможна в следующих случаях. - датчик с интерфейсом EnDat - двигатель с DRIVE-CLiQ
<b>Помощь:</b>	- Проверить датчик или кабель датчика и при необходимости подключить. - Проверить соединение DRIVE-CLiQ и при необходимости установить. - В датчиках, которые не могут быть идентифицированы (например, датчики без интерфейса EnDat), в r0400 должен быть внесен соответствующий тип датчика.
<b>Реакция при F:</b>	Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование при F:</b>	СПАЗУ ЖЕ

---

<b>F07575</b>	<b>Привод: датчик двигателя не готов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ДАТЧИК) Infeed: ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Датчик двигателя не сигнализирует готовности. - инициализация датчика 1 (датчик двигателя) не удалась. - функция "Паркующий датчик" активен (управляющее слово датчика G1_STW.14 = 1). - интерфейс датчика (модуль датчика) деактивирован (r0145). - модуль датчика неисправен.
<b>Помощь:</b>	Обработать другие имеющиеся ошибки через датчик 1.

---

<b>A07576</b>	<b>Привод: режим без датчика активен из-за ошибки</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Режим без датчика активен из-за ошибки (r1407.13 = 1). Указание: В r0491 установлено поведение для ошибок с реакцией на ошибку ДАТЧИК. Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	- Устранить причину возможно имеющейся ошибки датчика. - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).

---

<b>A07577 (F)</b>	<b>Датчик 1: обработка измерительного щупа невозможна</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке измерительного щупа возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, десятичная интерпретация): 6: входная клемма для измерительного щупа не установлена. 4098: ошибка при инициализации измерительного щупа. 4100: слишком высокая частота измерительных импульсов. 4200: такт PROFIBUS не является целым кратным такта регулятора положения.
Помощь:	Деактивировать обработку измерительного щупа (BI: p2509 = сигнал 0). По значению предупреждения = 6: Установить входную клемму для измерительного щупа (p0488, p0489 или p2517, p2518). По значению предупреждения = 4098: Проверить аппаратное обеспечение устройства управления. По значению предупреждения = 4100: Уменьшить частоту измерительных импульсов на измерительном щупе. По значению предупреждения = 4200: Установить отношение такта PROFIBUS к такту регулятора положения целочисленным.
Реакция при F:	ВЫКЛ1
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

---

<b>A07578 (F)</b>	<b>Датчик 2: обработка измерительного щупа невозможна</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке измерительного щупа возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, десятичная интерпретация): 6: входная клемма для измерительного щупа не установлена. 4098: ошибка при инициализации измерительного щупа. 4100: слишком высокая частота измерительных импульсов. 4200: такт PROFIBUS не является целым кратным такта регулятора положения.
Помощь:	Деактивировать обработку измерительного щупа (BI: p2509 = сигнал 0). По значению предупреждения = 6: Установить входную клемму для измерительного щупа (p0488, p0489 или p2517, p2518). По значению предупреждения = 4098: Проверить аппаратное обеспечение устройства управления. По значению предупреждения = 4100: Уменьшить частоту измерительных импульсов на измерительном щупе. По значению предупреждения = 4200: Установить отношение такта PROFIBUS к такту регулятора положения целочисленным.
Реакция при F:	ВЫКЛ1
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

---

<b>A07579 (F)</b>	<b>Датчик 3: обработка измерительного щупа невозможна</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой

<b>Причина:</b>	При обработке измерительного щупа возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, десятичная интерпретация): 6: входная клемма для измерительного щупа не установлена. 4098: ошибка при инициализации измерительного щупа. 4100: слишком высокая частота измерительных импульсов. 4200: такт PROFIBUS не является целым кратным такта регулятора положения.
<b>Помощь:</b>	Деактивировать обработку измерительного щупа (BI: p2509 = сигнал 0). По значению предупреждения = 6: Установить входную клемму для измерительного щупа (p0488, p0489 или p2517, p2518). По значению предупреждения = 4098: Проверить аппаратное обеспечение устройства управления. По значению предупреждения = 4100: Уменьшить частоту измерительных импульсов на измерительном щупе. По значению предупреждения = 4200: Установить отношение такта PROFIBUS к такту регулятора положения целочисленным.
Реакция при F:	ВЫКЛ1
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

---

**A07580 (F, N) Привод: нет модуля датчика с подходящим номером компонента**

<b>Значение сообщения:</b>	блок данных датчика: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Модуль датчика с указанным в p0141 номером компонента не был найден. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): соответствующий блок данных двигателя (индекс p0141).
<b>Помощь:</b>	Исправить параметр p0141.
Реакция при F:	Vector: ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A07581 (F) Датчик 1: ошибка подготовки фактического значения положения**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При подготовке фактического значения положения возникла ошибка.
<b>Помощь:</b>	Проверить датчик для подготовки фактического значения положения.
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

---

**A07582 (F) Датчик 2: ошибка подготовки фактического значения положения**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

**Причина:** При подготовке фактического значения положения возникла ошибка.  
**Помощь:** Проверить датчик для подготовки фактического значения положения.  
**Реакция при F:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

---

**A07583 (F) Датчик 3: ошибка подготовки фактического значения положения**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** При подготовке фактического значения положения возникла ошибка.  
**Помощь:** Проверить датчик для подготовки фактического значения положения.  
**Реакция при F:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

---

**A07584 Датчик 1: установочное значение положения активировано**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Фактическое значение положения при сигнале BI: p2514 = 1 устанавливается на полученное через CI: p2515 значение. Компенсация возможного рассогласования невозможна.  
**Помощь:** Не требуется.  
 Предупреждение автоматически исчезает при сигнале BI: p2514 = 0.

---

**A07585 Датчик 2: установочное значение положения активировано**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Фактическое значение положения при сигнале BI: p2514 = 1 устанавливается на полученное через CI: p2515 значение. Компенсация возможного рассогласования невозможна.  
**Помощь:** Не требуется.  
 Предупреждение автоматически исчезает при сигнале BI: p2514 = 0.

---

**A07586 Датчик 3: установочное значение положения активировано**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Фактическое значение положения при сигнале BI: p2514 = 1 устанавливается на полученное через CI: p2515 значение. Компенсация возможного рассогласования невозможна.  
**Помощь:** Не требуется.  
 Предупреждение автоматически исчезает при сигнале BI: p2514 = 0.

<b>A07587</b>	<b>Датчик 1: подготовка фактического значения положения не имеет действительного датчика</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При подготовке фактического значения положения возникла следующая проблема: - блок данных датчика согласован, но блок данных датчика не содержит данных датчика (p0400 = 0) или содержит недействительные данные (к примеру, p0408 = 0).
Помощь:	Проверить блоки данных привода, блоки данных датчика. Смотри также: p0187, p0188, p0189, p0400
<b>A07588</b>	<b>Датчик 2: подготовка фактического значения положения не имеет действительного датчика</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При подготовке фактического значения положения возникла следующая проблема: - блок данных датчика согласован, но блок данных датчика не содержит данных датчика (p0400 = 0) или содержит недействительные данные (к примеру, p0408 = 0).
Помощь:	Проверить блоки данных привода, блоки данных датчика. Смотри также: p0187, p0188, p0189, p0400
<b>A07589</b>	<b>Датчик 3: подготовка фактического значения положения не имеет действительного датчика</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При подготовке фактического значения положения возникла следующая проблема: - блок данных датчика согласован, но блок данных датчика не содержит данных датчика (p0400 = 0) или содержит недействительные данные (к примеру, p0408 = 0).
Помощь:	Проверить блоки данных привода, блоки данных датчика. Смотри также: p0187, p0188, p0189, p0400
<b>A07590 (F)</b>	<b>Датчик 1: переключение блока данных привода при работе</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Переключение блока данных привода (переключение DDS) с изменением механических соотношений или согласования датчика (p2502) было затребовано при работе.
Помощь:	Для переключения блока данных привода сначала выйти из режима работы "Работа".
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

<b>A07591 (F)</b>	<b>Датчик 2: переключение блока данных привода при работе</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Переключение блока данных привода (переключение DDS) с изменением механических соотношений или согласования датчика (p2502) было затребовано при работе.
Помощь:	Для переключения блока данных привода сначала выйти из режима работы "Работа".
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>A07592 (F)</b>	<b>Датчик 3: переключение блока данных привода при работе</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Переключение блока данных привода (переключение DDS) с изменением механических соотношений или согласования датчика (p2502) было затребовано при работе.
Помощь:	Для переключения блока данных привода сначала выйти из режима работы "Работа".
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>A07593 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: превышение диапазона значений для фактического значения положения</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения был превышен. При переполнении состояние "Реферировано" или "Юстировка абсолютной измерительной системы" сбрасывается. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: фактическое значение положения (r2521) превысило диапазон значений. 2: фактическое значение положения датчика Gn_XIST2 (r0483) или абсолютное значение после редуктора нагрузки (r2723) превысило диапазон значений. 3: максимальное значение датчика на фактор для пересчета абсолютного положения (r0483 или r2723) из инкрементов в единицы длины (LU) превысило диапазон значений для отображения фактического значения положения.
Помощь:	При необходимости уменьшить диапазон перемещения или разрешение положения. По значению предупреждения = 3: Уменьшение разрешения положения и переводной множитель: - Уменьшить единицу длины (LU) на оборот нагрузки для круговых датчиков (p2506). - Увеличить точное разрешение абсолютных фактических значений положения (p0419).
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ



Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

---

<b>A07594 (F, N)</b>	<b>Датчик 2: превышение диапазона значений для фактического значения положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения был превышен.</p> <p>При переполнении состояние "Реферировано" или "Юстировка абсолютной измерительной системы" сбрасывается.</p> <p>Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>1: фактическое значение положения (r2521) превысило диапазон значений.</p> <p>2: фактическое значение положения датчика Gn_XIST2 (r0483) или абсолютное значение после редуктора нагрузки (r2723) превысило диапазон значений.</p> <p>3: максимальное значение датчика на фактор для пересчета абсолютного положения (r0483 или r2723) из инкрементов в единицы длины (LU) превысило диапазон значений для отображения фактического значения положения.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>При необходимости уменьшить диапазон перемещения или разрешение положения.</p> <p>По значению предупреждения = 3:</p> <p>Уменьшение разрешения положения и переводной множитель:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Уменьшить единицу длины (LU) на оборот нагрузки для круговых датчиков (p2506).</li> <li>- Увеличить точное разрешение абсолютных фактических значений положения (p0419).</li> </ul>
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A07595 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: превышение диапазона значений для фактического значения положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения был превышен.</p> <p>При переполнении состояние "Реферировано" или "Юстировка абсолютной измерительной системы" сбрасывается.</p> <p>Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>1: фактическое значение положения (r2521) превысило диапазон значений.</p> <p>2: фактическое значение положения датчика Gn_XIST2 (r0483) или абсолютное значение после редуктора нагрузки (r2723) превысило диапазон значений.</p> <p>3: максимальное значение датчика на фактор для пересчета абсолютного положения (r0483 или r2723) из инкрементов в единицы длины (LU) превысило диапазон значений для отображения фактического значения положения.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>При необходимости уменьшить диапазон перемещения или разрешение положения.</p> <p>По значению предупреждения = 3:</p> <p>Уменьшение разрешения положения и переводной множитель:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Уменьшить единицу длины (LU) на оборот нагрузки для круговых датчиков (p2506).</li> <li>- Увеличить точное разрешение абсолютных фактических значений положения (p0419).</li> </ul>

Реакция при F: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

---

**A07596 (F) Датчик 1: референтная функция отменена**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Активированная референтная функция (поиск референтных меток или обработка измерительного щупа) была отменена.  
 - Возникла ошибка датчика (Gn\_ZSW.15 = 1).  
 - Фактическое значение положения установлено при активированной референтной функции.  
 - Поиск референтных меток и обработка измерительного щупа активированы одновременно (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 1).  
 - Активированная референтная функция (поиск референтных меток или обработка измерительного щупа) была деактивирована (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 0).  
**Помощь:** - проверить и устранить причины.  
 - сбросить управление (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 0) и активировать необходимую функцию.  
 Реакция при F: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

**A07597 (F) Датчик 2: референтная функция отменена**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Активированная референтная функция (поиск референтных меток или обработка измерительного щупа) была отменена.  
 - Возникла ошибка датчика (Gn\_ZSW.15 = 1).  
 - Фактическое значение положения установлено при активированной референтной функции.  
 - Поиск референтных меток и обработка измерительного щупа активированы одновременно (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 1).  
 - Активированная референтная функция (поиск референтных меток или обработка измерительного щупа) была деактивирована (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 0).  
**Помощь:** - проверить и устранить причины.  
 - сбросить управление (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 0) и активировать необходимую функцию.  
 Реакция при F: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

**A07598 (F) Датчик 3: референтная функция отменена**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой

<b>Причина:</b>	Активированная референтная функция (поиск референтных меток или обработка измерительного щупа) была отменена. - Возникла ошибка датчика (Gn_ZSW.15 = 1). - Фактическое значение положения установлено при активированной референтной функции. - Поиск референтных меток и обработка измерительного щупа активированы одновременно (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 1). - Активированная референтная функция (поиск референтных меток или обработка измерительного щупа) была деактивирована (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 0).
<b>Помощь:</b>	- проверить и устранить причины. - сбросить управление (BI: p2508 и BI: p2509 = сигнал 0) и активировать необходимую функцию.
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

---

<b>F07599 (A)</b>	<b>Датчик 1: юстировка невозможна</b>
<b>Значение сообщения:</b>	блок данных привода: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Максимальный коэффициент для пересчета абсолютного положения (r0483 или r2723) из инкрементов в единицы длины (LU) превысил диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения.
<b>Помощь:</b>	Если максимально возможное абсолютное положение (LU) больше, чем 4294967296, то юстировка невозможна из-за переполнения. Максимально возможное абсолютное положение (LU) рассчитывается для круговых датчиков следующим образом. 1. Датчик двигателя без отслеживания положения: $r2506 * r0433 * p2505 / (r0432 * p2504)$ $r2506 * r0433 * p2505 * r0421 / (r0432 * p2504)$ для многооборотных датчиков 2. Датчик двигателя с отслеживанием положения для измерительного редуктора: $r2506 * r0412 * p2505 * p2504$ 3. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного редуктора: $r2506 * p2721 * r0433 / r0432$ 4. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного и измерительного редуктора: $r2506 * p2721$ 5. Прямой датчик без отслеживания положения: $r2506 * r0433 / r0432$ $r2506 * r0433 * r0421 / r0432$ для многооборотных датчиков 6. Прямой датчик с отслеживанием положения для измерительного редуктора: $r2506 * r0412$
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F07600 (A)</b>	<b>Датчик 2: юстировка невозможна</b>
<b>Значение сообщения:</b>	блок данных привода: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Максимальный коэффициент для пересчета абсолютного положения (r0483 или r2723) из инкрементов в единицы длины (LU) превысил диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения.
<b>Помощь:</b>	Если максимально возможное абсолютное положение (LU) больше, чем 4294967296, то юстировка невозможна из-за переполнения.

Максимально возможное абсолютное положение (LU) рассчитывается для круговых датчиков следующим образом.

1. Датчик двигателя без отслеживания положения:

$r2506 * r0433 * r2505 / (r0432 * r2504)$

$r2506 * r0433 * r2505 * r0421 / (r0432 * r2504)$  для многооборотных датчиков

2. Датчик двигателя с отслеживанием положения для измерительного редуктора:

$r2506 * r0412 * r2505 * r2504$

3. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного редуктора:

$r2506 * r2721 * r0433 / r0432$

4. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного и измерительного редуктора:

$r2506 * r2721$

5. Прямой датчик без отслеживания положения:

$r2506 * r0433 / r0432$

$r2506 * r0433 * r0421 / r0432$  для многооборотных датчиков

6. Прямой датчик с отслеживанием положения для измерительного редуктора:

$r2506 * r0412$

Реакция при A: никакой  
Квиттирование при A: никакой

---

### F07601 (A) Датчик 3: юстировка невозможна

**Значение сообщения:** блок данных привода: %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Максимальный коэффициент для пересчета абсолютного положения (r0483 или r2723) из инкрементов в единицы длины (LU) превысил диапазон значений (-2147483648 ... 2147483647) для отображения фактического значения положения.

**Помощь:** Если максимально возможное абсолютное положение (LU) больше, чем 4294967296, то юстировка невозможна из-за переполнения.

Максимально возможное абсолютное положение (LU) рассчитывается для круговых датчиков следующим образом.

1. Датчик двигателя без отслеживания положения:

$r2506 * r0433 * r2505 / (r0432 * r2504)$

$r2506 * r0433 * r2505 * r0421 / (r0432 * r2504)$  для многооборотных датчиков

2. Датчик двигателя с отслеживанием положения для измерительного редуктора:

$r2506 * r0412 * r2505 * r2504$

3. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного редуктора:

$r2506 * r2721 * r0433 / r0432$

4. Датчик двигателя с отслеживанием положения для нагрузочного и измерительного редуктора:

$r2506 * r2721$

5. Прямой датчик без отслеживания положения:

$r2506 * r0433 / r0432$

$r2506 * r0433 * r0421 / r0432$  для многооборотных датчиков

6. Прямой датчик с отслеживанием положения для измерительного редуктора:

$r2506 * r0412$

Реакция при A: никакой  
Квиттирование при A: никакой

---

### F07800 Привод: отсутствует силовая часть

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Чтение параметров силовой части невозможно или нет сохраненных в силовой части параметров. Вероятно, что кабель DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и силовой частью прерван или поврежден. Указание: Эта ошибка возникает и тогда, когда в ПО для ввода в эксплуатацию выбрана неправильная топология и это параметрирование после загружается в управляющий модуль. Смотри также: r0200
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).</li> <li>- Проверить кабель DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и силовой частью.</li> <li>- Проверить и при необходимости заменить силовую часть.</li> <li>- Проверить и при необходимости заменить управляющий модуль.</li> <li>- После исправления топологии снова выполнить загрузку параметров с помощью ПО для ввода в эксплуатацию.</li> </ul>

---

<b>F07801</b>	<b>Привод: ток перегрузки двигателя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Допустимый предельный ток двигателя был превышен.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Эффективная граница тока установлена слишком низкой.</li> <li>- Регулятор тока настроен неправильно.</li> <li>- Режим U/f: время разгона установлено слишком маленьким или слишком высокая нагрузка.</li> <li>- Режим U/f: короткое замыкание в кабеле двигателя или замыкание на землю.</li> <li>- Режим U/f: ток двигателя не подходит к току силовой части.</li> <li>- Включение на вращающийся двигатель без функции "рестарт на лету" (p1200).</li> </ul> <p>Указание: Предельный ток = 2 x минимум ( r0640, 4 x r0305 x r0306 ) &gt;= 2 x r0305 x r0306</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить границы тока (r0640).</li> <li>- Векторное управление: проверить регулятор тока (p1715, p1717).</li> <li>- Управление U/f: проверить ограничительный регулятор тока (p1340 ... p1346).</li> <li>- Увеличить рампу разгона (p1120) или уменьшить нагрузку.</li> <li>- Проверить двигатель и кабели двигателя на предмет короткого замыкания и замыкания на землю.</li> <li>- Проверить двигатель на предмет соединения звезда/треугольник и параметрирования шильдика.</li> <li>- Проверить комбинацию силовой части и двигателя.</li> <li>- Выбрать функцию рестарта на лету (p1200), если происходит включение на вращающийся двигатель.</li> </ul>

---

<b>F07802</b>	<b>Привод: устройство питания или силовая часть не готова</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Устройство питания или привод не квитует готовности после внутренней команды включения.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- слишком короткое время контроля.</li> <li>- отсутствует напряжение промежуточного контура.</li> <li>- неисправность соответствующего устройства питания или привода сигнализирующего компонента.</li> <li>- напряжение питающей сети установлено неправильно.</li> </ul>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- увеличить время контроля (p0857).</li> <li>- обеспечить напряжение промежуточного контура. Проверить шину промежуточного контура. Разрешить устройство питания.</li> <li>- заменить соответствующее устройство питания или привод сигнализирующего компонента.</li> <li>- проверить установку напряжения питающей сети (p0210).</li> </ul> <p>Смотри также: r0857</p>

<b>A07805 (N)</b>	<b>Привод: перегрузка силовой части I2t</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Превышен порог предупреждения для перегрузки I2t (p0294) силовой части. Следует спараметрированная в p0290 реакция. Смотри также: p0290
Помощь:	- уменьшить длительную нагрузку. - согласовать нагрузочный цикл. - проверить согласование номинальных токов двигателя и модуля двигателя.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A07805 (N)</b>	<b>Устройство питания: силовая часть перегрузка I2t</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Порог предупреждения для перегрузки I2t (p0294) силовой части превышен.
Помощь:	- уменьшить длительную нагрузку. - согласовать нагрузочный цикл.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>F07807</b>	<b>Привод: обнаружено короткое замыкание/замыкание на землю</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ
Причина:	На выходных клеммах преобразователя со стороны двигателя было обнаружено межфазное короткое замыкание или замыкание на землю. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: короткое замыкание, фаза U-V 2: короткое замыкание, фаза U-W 3: короткое замыкание, фаза V-W 4: замыкание на землю с током перегрузки 1xxxx: обнаружено замыкание на землю с током в фазе U (xxxx = доля тока в фазе V в тысячных) 2xxxx: обнаружено замыкание на землю с током в фазе V (xxxx = доля тока в фазе U в тысячных) Указание: Перепутывание кабелей питания и двигателя также определяется как короткое замыкание со стороны двигателя. Включение на не размагниченный или только частично размагниченный двигатель может определяться как замыкание на землю.
Помощь:	- Проверить соединение преобразователя со стороны двигателя на предмет наличия межфазного короткого замыкания. - Исключить перепутывание кабеля питания и двигателя. - Проверить на предмет замыкания на землю. При ошибке замыкания на землю:

- Не включать разрешение импульсов на вращающийся двигатель без активированной функции "Рестарт на лету" (p1200).
- Увеличить продолжительность размагничивания (p0347).
- При необходимости деактивировать контроль (p1901).

---

<b>F07808 (A)</b>	<b>ВЧ демпферный модуль: демпфирование не готово</b>
<b>Значение сообщения:</b>	новое сообщение: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	ВЧ демпферный модуль не сигнализирует готовности при включении или во включенном состоянии.
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить проводку DRIVE-CliQ к ВЧ демпферному модулю.</li> <li>- Проверить напряжение питания 24 В.</li> <li>- При необходимости заменить ВЧ демпферный модуль.</li> </ul> Указание: ВЧ демпферный модуль (демпфирующий модуль)
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой

---

<b>F07810</b>	<b>Привод: EEPROM силовой части без номинальных данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	В EEPROM силовой части нет номинальных данных. Смотри также: r0205, r0206, r0207, r0208, r0209
<b>Помощь:</b>	Заменить силовую часть или связаться со службой поддержки клиентов Siemens.

---

<b>F07815</b>	<b>Привод: силовая часть была изменена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Кодовый номер актуальной силовой части не совпадает с сохраненным номером. Это происходит, если контрольный уровень в r9906 или r9908 стоит не на 2 (низкий) или 3 (минимальный). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра с ошибкой. Смотри также: r0200, r0201
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Подключить оригинальную силовую часть и снова включить управляющий модуль (POWER ON).</li> <li>- Установить r0201 = r0200 и выйти из ввода в эксплуатацию с r0010 = 0.</li> </ul> Указание: Если при этом тип силовой части (см. r0203) был изменен или двигатель был замен, то потребуется новый ввод двигателя в эксплуатацию (к примеру, через r0010 = 1, r3900 = 3, r1900 = 1, 2). Это необходимо и тогда, когда еще требуется загрузить данные двигателя через DRIVE-CliQ. Если новая силовая часть принимается, то при необходимости можно уменьшить границу тока r0640 через снижение макс. тока силовой части (r0209) (границы момента вращения сохраняются). Если контрольный уровень устанавливается в r9906 = 2, 3, то можно выйти из ввода в эксплуатацию (r0010 = 0) и квитировать ошибку. Смотри также: r0200

<b>F07815</b>	<b>Привод: силовая часть была изменена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Кодовый номер актуальной силовой части не совпадает с сохраненным номером. Это происходит, если контрольный уровень в r9906 или r9908 стоит не на 2 (низкий) или 3 (минимальный). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра с ошибкой. Смотри также: r0200, r0201
<b>Помощь:</b>	Подключить прежнюю силовую часть и снова включить управляющий модуль (POWER ON) или установить r0201 = r0200 и выйти из ввода в эксплуатацию с r0010 = 0. Для устройств питания действует: Необходимо использовать коммутирующие дроссели или сетевые фильтры, специфицированные для новой силовой части. В завершении необходимо выполнить идентификацию сети и промежуточного контура (r3410 = 5). Замена силовой части без повторного ввода в эксплуатацию невозможна, если тип устройства питания (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), исполнение (книжный формат, шасси) или класс напряжения у старой и новой силовой части различны. Для инверторов действует: Если новая силовая часть принимается, то при необходимости можно уменьшить границу тока (r0640) через снижение макс. тока силовой части (r0209) (границы момента вращения сохраняются). Если заменяется не только силовая часть, но и двигатель, то необходим повторный ввод двигателя в эксплуатацию (к примеру, через r0010 = 1). Это необходимо и тогда, когда параметры двигателя еще должны быть загружены через DRIVE-CLiQ. Смотри также: r0200
<b>A07820</b>	<b>Привод: датчик температуры не подключен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Указанный в r0600 датчик температуры для контроля температуры двигателя недоступен. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: r0601 = 10 (SME), но в r0600 не выбрана обработка через датчик. 2: r0600 = 10 (BICO), но источник сигнала (r0603) не подключен. 3: r0601 = 11 (BICO), но в r0600 не выбрана обработка через соединение BICO (20 или 21). 4: r0601 = 11 (BICO) и r4610-r4613 > 0, но соответствующий источник сигнала (r0608, r0609) не подключен. 5: компонент с обработкой датчика отсутствует или временно демонтирован. 6: обработка через модуль двигателя невозможна (r0192.21).
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 1: - Установить в r0600 датчик с термочувствительным элементом. По значению предупреждения = 2: - Соединить r0603 с сигналом температуры. По значению предупреждения = 3, 4: - Установить имеющийся датчик температуры (r0600, r0601). - Установить r4610 ... r4613 = 0 (нет датчика) или соединить r0608 или r0609 с внешним сигналом температуры. По значению предупреждения = 5: - Подключить компонент с датчиком температуры. Проверить соединение DRIVE-CLiQ. По значению предупреждения = 6: - Выполнить обновление микропрограммного обеспечения для модуля двигателя. Подключить термочувствительный элемент через датчик. Смотри также: r0600, r0601



<b>A07825 (N)</b>	<b>Привод: режим симуляции активирован</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Режим симуляции активирован. Привод может быть включен, только если напряжение промежуточного контура меньше 40 В.
Помощь:	Не требуется. Предупреждение исчезает автоматически при деактивации режима симуляции с p1272 = 0.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>F07826</b>	<b>Привод: режим симуляции со слишком высоким напряжением промежуточного контура</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Режим симуляции активирован и напряжение промежуточного контура больше, чем допустимое значение в 40 В.
Помощь:	- отключить режим симуляции (p1272 = 0) и квиттировать ошибку. - уменьшить входное напряжение, чтобы получить напряжение промежуточного контура ниже 40 В.
<b>F07840</b>	<b>Привод: Устройство питания работает отсутствует</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Сигнал "Устройство питания работает" отсутствует, хотя разрешения для привода присутствуют дольше, чем спараметрированное время контроля (p0857). - Устройство питания не включено - подключение бинекторного входа для сигнала готовности неправильное или отсутствует (p0864). - устройство питания в настоящий момент выполняет идентификацию сети.
Помощь:	- запустить устройство питания. - проверить подключение бинекторного входа для сигнала "Устройство питания работает" (p0864). - увеличить время контроля (p0857). - ожидать завершения идентификации сети питания. Смотри также: p0857, p0864
<b>F07841 (A)</b>	<b>Привод: Устройство питания работает отменен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Сигнал "Устройство питания работает" был отменен при работе. - соединение бинекторного входа для сигнала готовности неправильное или отсутствует (p0864). - разрешения питания были отключены. - устройство питания из-за ошибки отменяет сигнал "Устройство питания работает".

**Помощь:**

- Проверить соединение бинекторного входа для сигнала "Устройство питания работает" (p0864).
- Проверить и при необходимости включить разрешения питания.
- Устранить и квиттировать ошибку питания.

Примечание.  
Если этот привод должен служить для генераторной поддержки промежуточного контура, то реакция на ошибку должна быть спараметрирована на HET, ВЫКЛ1 или ВЫКЛ3. Тем самым работа привода после отказа питания может быть продолжена.

Реация при А:           никакой  
Квиттирование        никакой  
при А:

---

**A07850 (F)           Внешнее предупреждение 1**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**           Все объекты

**Реакции:**                   никакой

**Квиттирование:**        никакой

**Причина:**                Был запущен сигнал ВICO для "Внешнего предупреждения 1".  
Имеется условие для этого внешнего предупреждения.  
Смотри также: p2112

**Помощь:**                 Устранить причину для этого предупреждения.

Реация при F:           Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование        СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
при F:

---

**A07851 (F)           Внешнее предупреждение 2**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**           Все объекты

**Реакции:**                   никакой

**Квиттирование:**        никакой

**Причина:**                Был запущен сигнал ВICO для "Внешнего предупреждения 2".  
Имеется условие для этого внешнего предупреждения.  
Смотри также: p2116

**Помощь:**                 Устранить причину для этого предупреждения.

Реация при F:           Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование        СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
при F:

---

**A07852 (F)           Внешнее предупреждение 3**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**           Все объекты

**Реакции:**                   никакой

**Квиттирование:**        никакой

**Причина:**                Был запущен сигнал ВICO для "Внешнего предупреждения 3".  
Имеется условие для этого внешнего предупреждения.  
Смотри также: p2117

**Помощь:**                 Устранить причину для этого предупреждения.

Реация при F:           Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование        СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
при F:

---

**F07860 (A)      Внешняя ошибка 1**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:** Был запущен сигнал ВІСО для "Внешней ошибки 1".  
Смотри также: p2106  
**Помощь:** Устранить причину для этой ошибки.  
Реакция при А: никакой  
Квиттирование при А: никакой

---

**F07861 (A)      Внешняя ошибка 2**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:** Был запущен сигнал ВІСО для "Внешней ошибки 2".  
Смотри также: p2107  
**Помощь:** Устранить причину для этой ошибки.  
Реакция при А: никакой  
Квиттирование при А: никакой

---

**F07862 (A)      Внешняя ошибка 3**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:** Был запущен сигнал ВІСО для "Внешней ошибки 3".  
Смотри также: p2108, p3111, p3112  
**Помощь:** Устранить причину для этой ошибки.  
Реакция при А: никакой  
Квиттирование при А: никакой

---

**F07890      Активен внутренний ограничитель напряжения/внутреннее короткое замыкание якоря с STO**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Внутреннее короткое замыкание якоря (p1231 = 4) невозможно, так как разрешен Safe Torque Off (STO).  
Разрешение импульсов невозможно.

**Помощь:** Отключить внутреннее короткое замыкание якоря (p1231 = 0) или деактивировать Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).  
**Указание:** STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

---

**A07899 (N) Привод: контроль блокировки невозможен**  
**Значение сообщения:** параметр: %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Контроль блокировки невозможен, т.к. до истечения времени ожидания p2177 выполняется переключение в режим управления по скорости.  
 Ситуация возможна только при следующих условиях:  
 p1300 = 20  
 p2177 > p1758  
 p1750.2 = 0  
 p1750.6 = 0

**Помощь:** - Деактивировать переключение в режим управления по скорости при движении на границе момента вращения (p1750.6 = 0).  
**Условие:**  
 Отсутствие медленного реверсирования через рабочую область управления по скорости p1755 в течение времени p1758 при работе на границе момента вращения.  
 - Сократить время ожидания обнаружения блокировки (p2177 < p1758).  
 - Включить регулируемый режим от состояния покоя (p1750.2 = 1).  
**Условие:**  
 Отсутствие активной нагрузки, к примеру, подъемного механизма.  
 - Использовать режим работы с датчиком (p1300 = 21).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

---

**F07900 (N, A) Привод: двигатель заблокирован**  
**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Двигатель работает дольше, чем время в p2177 на границе момента вращения и ниже порога скорости в p2175.  
 Это сообщение может появиться и в том случае, если фактическое значение скорости колеблется и выход регулятора скорости периодически на короткое время достигает предела.  
 Если режим симуляции включен (p1272 = 1) и регулирование с датчиком скорости активировано (p1300 = 21), то создается сообщение о блокировке, если сигнал датчика поступает не от двигателя, который приводится в действие с заданным значением момента вращения регулирования.  
 Смотри также: p2175, p2177

**Помощь:** - Проверить двигатель на предмет свободного перемещения.  
 - Проверить границу момента вращения: при положительном направлении вращения r1538, при отрицательном направлении вращения r1539.  
 - Проверить и при необходимости исправить параметры сообщения "Двигатель заблокирован" (p2175, p2177).  
 - Проверить инверсию фактического значения (p0410).  
 - Проверить соединение датчика двигателя.  
 - Проверить число делений датчика (p0408).  
 - Для SERVO с режимом без датчика и двигателей с малой мощностью (< 300 Вт) увеличить частоту импульсов (p1800).  
 - После отключения функционального модуля "Простой позиционер" (EPOS), проверить и заново согласовать моторную (p1528) и генераторную (p1529) границы момента вращения.

- В режиме симуляции и работе с датчиком скорости, силовая часть, на которой находится двигатель, должна быть включена и на нее должно быть подано заданное значение момента вращения симулированного регулятора. В ином случае переключиться на регулирование без датчика (см. p1300).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

### **F07901      Привод: превышение номинального числа оборотов двигателя**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPMO3)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Положительное или отрицательное превышение макс. допустимого числа оборотов.  
 Макс. допустимое положительное число оборотов образуется следующим образом: минимум (p1082, Cl: p1085) + p2162.  
 Макс. допустимое отрицательное число оборотов образуется следующим образом: максимум (-p1082, Cl: 1088) - p2162.

**Помощь:** Для положительного направления вращения действует:  
 - Проверить r1084 и при необходимости исправить p1082, Cl: p1085 и p2162.  
 Для отрицательного направления вращения действует:  
 - Проверить r1087 и при необходимости исправить p1082, Cl: p1088 и p2162.  
 Активировать предупредительное ограничение регулятора скорости (p1401.7 = 1).  
 Увеличить гистерезис для сигнализации превышения скорости p2162. Его верхняя граница зависит от макс. скорости двигателя r0322 и макс. скорости p1082 канала заданного значения.

---

### **F07902 (N, A)      Привод: двигатель опрокинут**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Было обнаружено, что двигатель опрокинут дольше, чем установлено в p2178.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 1: определение опрокидывания через r1408.11 (p1744 или p0492).  
 2: определение опрокидывания через r1408.12 (p1745).  
 3: определение опрокидывания через r0056.11 (только для синхронных двигателей с посторонним возбуждением).  
 См. также: p1744, p2178

**Помощь:** Убедиться, что как идентификация данных двигателя (p1910), так и измерение при вращении (p1960) были выполнены (см. также r3925). Для синхронных двигателей с датчиком должна быть выполнена юстировка датчика (p1990).  
 Для регулирования скорости и момента вращения с датчиком скорости:  
 - Проверить сигнал скорости (обрыв кабеля, полярность, число делений, поломка вала датчика).  
 - Проверить датчик скорости, если посредством переключения блока данных было выполнено переключение на другой датчик скорости. Он должен быть соединен с тем же двигателем, который регулируется при переключении блока данных.  
 Если ошибка отсутствует, то можно увеличить допустимую погрешность (p1744 или p0492). Для резольверов с высокой пульсацией сигнала, к примеру, увеличить p0492 и выполнить сглаживание сигнала скорости (p1441, p1442).  
 Если опрокидывание происходит в области модели наблюдателя и при скорости ниже 30 % от ном. скорости двигателя, то можно перейти напрямую от модели тока на подвод потока (p1401.5 = 1). При этом рекомендуется включить управляемое по времени переключение модели (p1750.4 = 1) или значительно увеличить границы переключения модели (p1752 > 0.35 \* p0311; p1753 = 5 %).

- Проверить датчик скорости, если через переключение блока данных было выполнено переключение на другой датчик скорости. Он должен быть подсоединен к двигателю, который регулируется при переключении блока данных.

Для регулирования скорости и момента вращения без датчика скорости действует:

- Проверить, опрокидывается ли привод в управляемом режиме (r1750.0) или, если заданное значение скорости еще ноль, только через нагрузку. Если да, увеличить заданное значение тока через r1610 или установить r1750 Бит 2 = 1 (векторное управление без датчика до состояния покоя для пассивных нагрузок).

- Если время намагничивания двигателя (p0346) было сильно сокращено и привод опрокидывается при включении и мгновенном начале движения, то необходимо снова увеличить p0346 или выбрать быстрое намагничивание (p1401).

- Проверить границы тока (p0640, r0067, r0289). При слишком низких границах тока намагничивание привода невозможно.

- Проверить регулятор тока (p1715, p1717) и адаптивный регулятор скорости (p1764, p1767). Если динамика была сильно уменьшена, то необходимо снова ее увеличить.

Если ошибка отсутствует, то можно увеличить допустимую погрешность (p1745) или время задержки (p2178).

Общие правила регулирования скорости и момента вращения:

- Проверить, не отсоединена ли электроподводка к двигателю.

- Если возникает ошибка со значением 2, когда двигатель очень быстро ускоряется в область ослабления поля, то через уменьшение r1596 можно сократить погрешность между заданным и фактическим значением потока, что позволит избежать вывода сообщения.

Для синхронных двигателей с независимым возбуждением (регулирование с датчиком скорости) действует:

- Проверить сигнал скорости (обрыв кабеля, полярность, число делений).

- Обеспечить параметрирование двигателя (параметры шильдика и эквивалентной схемы).

- Проверить устройство возбуждения и интерфейсы к регулированию.

- Обеспечить по возможности высокую динамику регулирования тока возбуждения.

- Проверить регулирование по скорости на предмет колебаний и при резонансных колебаниях использовать режекторные фильтры.

- Не превышать макс. скорость (p2162).

Если ошибка отсутствует, то можно увеличить время задержки (p2178).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

при N:

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

при A:

### **A07903 Привод: отклонение числа оборотов двигателя**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Величина разницы числа оборотов из обоих заданных значений (p2151, p2154) и фактического значения числа оборотов (r2169) превышает порог допуска (p2163) дольше, чем разрешено (p2164, p2166).

Предупреждение разрешено только при p2149.0 = 1.

Возможные причины:

- Нагрузочный момент больше заданного значения момента вращения.

- При ускорении происходит достижение границы момента вращения/тока/мощности. Если границ недостаточно, что привод спроектирован слишком маленьким.

- При регулировании момента вращения заданное значение числа оборотов не ведется фактическим значением числа оборотов.

- При активном регуляторе Vdc.

При управлении U/f перегрузка определяется через активность регулятора I<sub>max</sub>.

Смотри также: p2149

**Помощь:** - Увеличение p2163 и/или p2166.

- Увеличить границы момента вращения/тока/мощности.

- При регулировании по моменту: отслеживать зад. значение скорости к факт. значению скорости.

- Отключить предупреждение с p2149.0 = 0.

---

<b>A07904 (N)</b>	<b>Внешнее короткое замыкание якоря: квитирование контактора "Замкнут" отсутствует</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Квитирование контактора (p1235) при замыкании не вывело сигнала "Замкнут" (r1239.1 = 1) в течение времени контроля (p1236).
Помощь:	- Проверить, правильно ли подключено квитирование контактора (p1235). - Проверить логику квитирования контактора (r1239.1 = 1: "Замкнут", r1239.1 = 0: "Разомкнут"). - Увеличить время контроля (p1236). - При необходимости установить внешнее короткое замыкание якоря без квитирования контактора (p1231=2).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F07905 (N, A)</b>	<b>Внешнее короткое замыкание якоря: квитирование контактора "Разомкнут" отсутствует</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Квитирование контактора (p1235) при размыкании не вывело сигнала "Разомкнут" (r1239.1 = 0) в течение времени контроля (p1236).
Помощь:	- Проверить, правильно ли подключено квитирование контактора (p1235). - Проверить логику квитирования контактора (r1239.1 = 1: "Замкнут", r1239.1 = 0: "Разомкнут"). - Увеличить время контроля (p1236). - При необходимости установить внешнее короткое замыкание якоря без квитирования контактора (p1231=2).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F07906</b>	<b>Короткое замыкание якоря / ограничитель напряжения внутренних: ошибка параметрирования</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1, блок данных двигателя: %2
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Ошибка параметрирования короткого замыкания якоря. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): zzzzуухх: zzzz = причина ошибки, хх = блок данных двигателя zzzz = 0001 шестн = 1 дес: Не выбран синхронного двигателя с возбуждением от постоянных магнитов. zzzz = 0002 шестн = 2 дес: Асинхронный двигатель не выбран. zzzz = 0065 шестн = 101 дес:

Внешнее короткое замыкание якоря: выход (r1239.0) не подсоединен.  
 zzzz = 0066 шестн = 102 дес:  
 Внешнее короткое замыкание якоря с сигналом обратной связи контактора: сигнал обратной связи не подключен (BI: r1235).  
 zzzz = 0067 шестн = 103 дес:  
 Внешнее короткое замыкание якоря без сигнала обратной связи контактора: время ожидания при размыкании (r1237) равно 0.  
 zzzz = 00C9 шестн = 201 дес:  
 Внутренний ограничитель напряжения: макс. выходной ток модуля двигателя (r0209) меньше, чем 1.8 x ток короткого замыкания двигателя (r0331).  
 zzzz = 00CA шестн = 202 дес:  
 Внутренний ограничитель напряжения: не используется модуль двигателя книжного формата или "шасси".  
 zzzz = 00CB шестн = 203 дес:  
 Внутренний ограничитель напряжения: ток короткого замыкания двигателя (r0320) выше, чем макс. ток двигателя (r0323).  
 zzzz = 00CC шестн = 204 дес:  
 Внутренний ограничитель напряжения: имеется активация (r1231 = 4) не для всех блоков данных двигателя с синхронными двигателями (r0300 = 2xx, 4xx).

**Помощь:**

По значению ошибки 1:  
 - Короткое замыкание якоря / ограничитель напряжения разрешены только для синхронных двигателей с возбуждением постоянными магнитами. Старшая позиция типа двигателя в r0300 должна быть 2 или 4.  
 По значению ошибки 101:  
 - С помощью выходного сигнала r1239.0 должно выполняться управление контактором для внешней схемы короткого замыкания якоря. Сигнал может быть подключен, к примеру, к выходной клемме через входной бинектор r0738. Перед квитированием этой ошибки необходимо заново установить r1231.  
 По значению ошибки 102:  
 - Если выбирается внешнее короткое замыкание якоря с квитированием контактора (r1231=1), то сигнал квитирования должен быть подключен к входной клемме (к примеру, r722.x), а после к BI: r1235.  
 - В качестве альтернативы можно выбрать внешнее короткое замыкание якоря без квитирования контактора (r1231 = 2).  
 По значению ошибки 103:  
 - При выборе внешнего короткого замыкания якоря без квитирования контактора (r1231 = 2) необходимо спараметрировать время ожидания в r1237. Это время в любом случае должно быть больше, чем фактическое время размыкания контактора, так как в ином случае произошло бы короткое замыкание модуля двигателя!  
 По значению ошибки 201:  
 - Необходимо использовать модуль двигателя с большим макс. током или двигатель с меньшим током короткого замыкания. Макс. ток модуля двигателя должен быть больше, чем 1.8 x ток короткого замыкания двигателя.  
 По значению ошибки 202:  
 - Для внутреннего ограничителя напряжения необходимо использовать модуль двигателя книжного формата или шасси.  
 По значению ошибки 203:  
 - Для внутреннего ограничителя напряжения могут использоваться только устойчивые к коротким замыканиям двигатели.  
 По значению ошибки 204:  
 - Внутренний ограничитель напряжения должен быть либо активирован для всех блоков данных двигателя с синхронными двигателями (r0300 = 2xx, 4xx) (r1231 = 3), либо он должен быть деактивирован для всех блоков данных двигателя (r1231 отличен от 3). Тем самым обеспечивается, чтобы из-за переключения блока данных защита не была бы случайно снята. Эта ошибка может быть квитирована только при выполнении этого условия.

<b>F07907</b>	<b>Внутреннее короткое замыкание якоря: клеммы двигателя после стирания импульсов не беспотенциальны</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квитирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ



<b>Причина:</b>	<p>Была активирована функция "Внутренний ограничитель напряжения" (p1231 = 3). Необходимо учитывать:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- При активном внутреннем ограничителе напряжения (p1231 = 3) все клеммы двигателя после стирания импульсов лежат на половине потенциала промежуточного контура (без внутреннего ограничителя напряжения клеммы двигателя являются беспотенциальными)!</li> <li>- Можно использовать только защищенные от короткого замыкания двигателя (p0320 &lt; p0323).</li> <li>- Модуль двигателя должен выдерживать длительную перегрузку в 1.8-кратный ток короткого замыкания (r0331) двигателя (r0289).</li> <li>- Внутренний ограничитель напряжения не может прерываться мешающей реакцией. Ток перегрузки при активном внутреннем ограничителе напряжения может привести к разрушению модуля двигателя и/или двигателя.</li> <li>- Если модуль двигателя не поддерживает автономного внутреннего ограничителя напряжения (r0192.10=0), то для надежной работы при отказе сети необходимо использовать внешнее питание 24 В (USV) для компонентов.</li> <li>- Если модуль двигателя поддерживает автономный внутренний ограничитель напряжения (r0192.10=1), то для надежной работы при отказе сети питание 24 В для компонентов должно осуществляться через модуль Control Supply.</li> <li>- При активном внутреннем ограничителе напряжения запрещен длительный внешний привод двигателя (к примеру, через тяговые нагрузки или иной подключенный двигатель).</li> </ul>
<b>Помощь:</b>	<p>Не требуется. Служит указанием пользователю.</p>

---

<b>A07908</b>	<b>Внутреннее короткое замыкание якоря активно</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Модуль двигателя сигнализирует, что двигатель закорочен через силовой полупроводниковый прибор (r1239.5 = 1). Разрешение импульсов невозможно. Выбрано внутреннее короткое замыкание якоря (p1231 = 4).
<b>Помощь:</b>	<p>Для синхронных двигателей активируется торможение закорачиванием якоря с бинекторным входом p1230 = сигнал 1. Смотри также: p1230, p1231</p>

---

<b>F07909</b>	<b>Внутренний ограничитель напряжения: деактивация вступает в силу только после POWER ON</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	HET
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	<p>Деактивация внутреннего ограничителя напряжения (p1231 отличен от 3) вступает в силу только после POWER ON. Сигнал состояния r1239.6 = 1 показывает, что внутренний ограничитель напряжения готов.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Не требуется. Служит указанием пользователю.</p>

---

<b>A07910 (N)</b>	<b>Привод: перегрев двигателя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	КТУ или нет датчика: Измеренная температура двигателя или температура тепловой модели двигателя 2 превысила порог предупреждения (p0604, p0616). Следует спараметрированная в p0610 реакция. РТС или биметаллический NC: Порог срабатывания в 1650 Ом был превышен или NC разомкнут. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): SME не выбран в p0601: 11: нет снижения выходного тока. 12: снижение выходного тока активно. SME или TM120 выбран в p0601 (p0601 = 10, 11): Номер вызвавшего сообщение канала температуры. Смотри также: p0604, p0610
<b>Помощь:</b>	- Проверить нагрузку двигателя. - Проверить внешнюю температуру и вентиляцию двигателя. - Проверить РТС или биметаллический NC. Смотри также: p0612, p0625, p0626, p0627, p0628
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**F07913 Ток возбуждения вне допуска**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Разница между фактическим и заданным значением тока возбуждения превысила допуск: $\text{abs}(r1641 - r1626) > p3201 + p3202$ Причина для этой ошибки при $\text{abs}(r1641 - r1626) < p3201$ снова сбрасывается.
<b>Помощь:</b>	- проверить параметрирование (p1640, p3201, p3202). - проверить интерфейсы к возбудителю (r1626, p1640). - проверить возбудитель.

---

**F07914 Поток вне допуска**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Разница между фактическим и заданным значением потока превысила допуск: $\text{abs}(r0084 - r1598) > p3204 + p3205$ Причина для этой ошибки при $\text{abs}(r0084 - r1598) < p3204$ снова сбрасывается. ошибка появляется только по истечении времени задержки в p3206.
<b>Помощь:</b>	- проверить параметрирование (p3204, p3205). - проверить интерфейсы к возбудителю (r1626, p1640). - проверить возбудитель. - проверить управление потоком (p1590, p1592, p1597). - проверить управление на предмет колебаний и предпринять меры помощи (к примеру, оптимизировать контур управления числом оборотов, спараметрировать режекторный фильтр).

---

**A07918 (N) Выбран/активен режим заданного значения трехфазного тока**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	Только для синхронных двигателей с посторонним возбуждением (p0300 = 5): актуальным режимом работы управления/регулирования является управление I/f с фиксированным током (p1300 = 18). Ввод числа оборотов осуществляется через канал заданного значения, ввод тока - через мин. ток (p1620). Необходимо учитывать, что динамика регулирования в этом режиме работы очень ограничена. Поэтому необходимо установить время разгона для зад. числа оборотов большим, чем для обычной работы. Смотри также: p1620
<b>Помощь:</b>	Выбрать другой режим работы управления/регулирования. Смотри также: p1300
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A07920</b>	<b>Привод: слишком низкий момент вращения/число оборотов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Момент вращения отклоняется от огибающей момента вращения/числа оборотов (слишком низкий). Смотри также: p2181
<b>Помощь:</b>	- Проверить соединение между двигателем и нагрузкой. - Согласовать параметрирование по нагрузке.

---

<b>A07921</b>	<b>Привод: слишком высокий момент вращения/число оборотов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Момент вращения отклоняется от огибающей момента вращения/числа оборотов (слишком высокий).
<b>Помощь:</b>	- Проверить соединение между двигателем и нагрузкой. - Согласовать параметрирование по нагрузке.

---

<b>A07922</b>	<b>Привод: момент вращения/число оборотов вне допуска</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Отклонение момента вращения от огибающей кривой момента вращения/числа оборотов.
<b>Помощь:</b>	- Проверить соединение между двигателем и нагрузкой. - Согласовать параметрирование по нагрузке.

---

<b>F07923</b>	<b>Привод: слишком низкий момент вращения/число оборотов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Момент вращения отклоняется от огибающей момента вращения/числа оборотов (слишком низкий).
<b>Помощь:</b>	- Проверить соединение между двигателем и нагрузкой. - Согласовать параметрирование по нагрузке.

<b>F07924</b>	<b>Привод: слишком высокий момент вращения/число оборотов</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Момент вращения отклоняется от огибающей момента вращения/числа оборотов (слишком высокий).
Помощь:	- Проверить соединение между двигателем и нагрузкой. - Согласовать параметрирование по нагрузке.
<b>F07925</b>	<b>Привод: момент вращения/число оборотов вне допуска</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Отклонение момента вращения от огибающей кривой момента вращения/числа оборотов.
Помощь:	- Проверить соединение между двигателем и нагрузкой. - Согласовать параметрирование по нагрузке.
<b>A07927</b>	<b>Торможение на постоянном токе активно.</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Двигатель выполняет торможение на постоянном токе. Торможение на постоянном токе активно. 1) Активно сообщение с реакцией DCBRK. Двигатель затормаживается с тормозным током в r1232 в течение r1233. При падении ниже порога состояния покоя r1226, процесс торможения завершается преждевременно. 2) Торможение на постоянном токе было активировано на входном бинекторе r1230 при установленном торможении на постоянном токе (r1230 = 4). Тормозной ток r1232 подается до тех пор, пока этот входной бинектор не потеряет активность.
Помощь:	Не требуется. Предупреждение исчезает автоматически после выполненного торможения на постоянном токе.
<b>F07928</b>	<b>Сработал внутренний ограничитель напряжения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Модуль двигателя сигнализирует, что двигатель закорочен через силовые полупроводниковые приборы (r1239.5 = 1). Импульсы не могут быть разрешены. Внутренний ограничитель напряжения выбран (r1231 = 3).
Помощь:	Если модуль двигателя поддерживает автономный внутренний ограничитель напряжения (r0192.10 = 1), то модуль двигателя самостоятельно на основе напряжения промежуточного контура решает, будет ли активировано короткое замыкание якоря. При превышении напряжением промежуточного контура 800 В, активируется короткое замыкание якоря и запускается реакция ВЫКЛ2. При падении напряжения промежуточного контура ниже 450 В, короткое замыкание якоря снова отменяется.

Если двигатель еще находится в критическом диапазоне числа оборотов, то короткое замыкание якоря снова активируется, как только напряжение промежуточного контура превысит порог в 800 В.  
Если автономный внутренний ограничитель напряжения активен ( $r1239.5 = 1$ ) и питание восстанавливается ( $450 \text{ В} < \text{напряжение промежуточного контура} < 800 \text{ В}$ ), то короткое замыкание якоря снимается через 3 минуты.

---

<b>F07930</b>	<b>Привод: ошибка управления торможением</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Управляющий модуль определил ошибку в управления торможением. Значение ошибки ( $r0949$ , дес. интерпретация): 10, 11: ошибка в процессе "Отпустить тормоз". - Тормоз не подключен или обрыв провода (проверить, отпущен ли тормоз при $r1278 = 1$ ). - Замыкание на землю провода тормоза. 20: ошибка в состоянии "Тормоз отпущен" - Короткое замыкание в обмотке тормоза. 30, 31: ошибка в процессе "Включить тормоз". - Тормоз не подключен или обрыв провода (проверить, отпущен ли тормоз при $r1278 = 1$ ). - Короткое замыкание в обмотке тормоза. 40: ошибка в состоянии "Тормоз включен". 50: ошибка в схеме управления торможением управляющего модуля или нарушение коммуникации между управляющим модулем и модулем двигателя (диагностика управления торможением). 80: при использовании безопасного адаптера тормоза (SBA) возникла ошибка в схеме управления торможением управляющего модуля. 90: тормоз отпущен для сервиса (X4). Указание: Для всех значений ошибок могут быть следующие причины. - Неверно подключено экранирование кабеля двигателя. - Неисправность в контуре управления торможением модуля двигателя. Смотри также: $r1278$
<b>Помощь:</b>	- Проверить подключение стояночного тормоза двигателя. - При параллельном включении проверить установку блока данных силовой части для управления стояночным тормозом ( $r7015$ ). - Проверить функцию стояночного тормоза двигателя. - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и соответствующим модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику соответствующих ошибок. - Проверить соответствие конструкции электрошкафа и монтажа кабелей требованиям ЭМС (к примеру, соединить экран кабеля двигателя с пластиной экрана или прикрутить штекер двигателя к корпусу). - Заменить соответствующий модуль двигателя. Работа с безопасным модулем тормоза: - Проверить соединение безопасного модуля тормоза - Заменить безопасный модуль тормоза Работа с безопасным адаптером тормоза (SBA): - Проверить соединение SBA, при необходимости заменить SBA. Смотри также: $r1215$ , $r1278$

---

<b>A07931 (F, N)</b>	<b>Тормоз не отпускается</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Это предупреждение выводится при $r1229.4 = 1$ . Смотри также: $r1216$ , $r1229$

<b>Помощь:</b>	- проверить функциональность стояночного тормоза двигателя. - проверить сигнал квитирования (p1223).
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A07932 Тормоз не включается**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Это предупреждение выводится при r1229.5 = 1. При r1229.5 = 1 ВЫКЛ1 / ВЫКЛ3 подавляется, чтобы не допустить ускорения привода от тянущей нагрузки, при этом ВЫКЛ2 остается эффективным. Смотри также: p1217, r1229
<b>Помощь:</b>	- проверить функциональность стояночного тормоза двигателя. - проверить сигнал квитирования (p1222).

---

**F07934 (N) Привод: S120 Combi стояночный тормоз двигателя конфигурация**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	У устройства S120-Combi был обнаружен подключенный стояночный тормоз двигателя. Но этот тормоз не согласован точно с одним приводом подачи Combi и тем самым схема управления торможением не (неправильно) сконфигурирована. Также не разрешено согласовывать тормоз со шпинделем. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: стояночный тормоз двигателя не согласован (p1215 = 0 или 3 на всех приводах подачи S120 Combi). 1: согласовано более одного стояночного тормоза двигателя (p1215 = 1 или 2 более чем на одном приводе подачи S120 Combi) или имеется более одного двигателя DRIVE-CLiQ со стояночным тормозом двигателя. 2: тормоз случайно согласуется со шпинделем (p1215 = 1), что не разрешено. 3: была предпринята попытка разрешения функции "Безопасное управление торможением " (SBC, p9602 = p9802 = 1) для шпинделя. Это не разрешено.
<b>Помощь:</b>	Проверить, согласован ли стояночный тормоз двигателя однозначно с одним приводом подачи S120-Combi (p1215 = 1 или 2), а не со шпинделем. Ошибка исчезает только при однозначном согласовании стояночного тормоза двигателя с одним из приводов подачи S120-Combi, а не со шпинделем (p1215 = 1 или 2 у этого привода). С этого момента стояночный тормоз двигателя управляется с этого привода. Смотри также: p1215
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**F07935 (N) Привод: стояночный тормоз двигателя, неправильная конфигурация**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	<p>Была обнаружена неправильная конфигурация стояночного тормоза двигателя. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>0:          Был обнаружен стояночный тормоз двигателя при не сконфигурированном управлении торможением (p1215 = 0).          Конфигурация управления торможением была установлена на "Стояночный тормоз двигателя как ЦПУ" (p1215 = 1) (только при первоначальном вводе в эксплуатацию).          Для устройства "шасси" с безопасным адаптером тормоза (SBA) было выполнено соединение r9621 = r9872.3 (только при первом вводе в эксплуатацию).          При параллельном включении в r7015 была установлена силовая часть, к которой подключен стояночный тормоз двигателя (только при первом вводе в эксплуатацию).</p> <p>1:          Был обнаружен стояночный тормоз двигателя при не сконфигурированном управлении торможением (p1215 = 0).          Конфигурация управления торможением была оставлена на "Стояночный тормоз двигателя отсутствует" (p1215 = 0).</p> <p>11:          Идентификация обнаружила более одного стояночного тормоза двигателя в параллельном включении.</p> <p>12:          При параллельном включении в r0121 нет действительного номера компонента для установленного в r7015 блока данных силовой части.</p> <p>13:          При активированной функции "Безопасное управление торможением" (SBC) была предпринята попытка изменения значения в r7015.</p> <p>14:          При параллельном включении обращение к установленной в r7015 силовой части невозможно.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 0:          - Помощь не требуется.</p> <p>По значению ошибки = 1:          - При необходимости изменить конфигурацию стояночного тормоза двигателя (p1215 = 1, 2).          - При неожиданном появлении этого значения ошибки проверить соединения двигателя, чтобы исключить спутывание.</p> <p>По значению ошибки = 11:          При параллельном включении подключить только один стояночный тормоз двигателя.</p> <p>По значению ошибки = 12:          Проверить установку блока данных силовой части для параллельного включения (r7015).</p> <p>По значению ошибки = 13:          Перед изменением r7015 деактивировать функцию "Безопасное управление торможением" (SBC) (r9602).</p> <p>По значению ошибки = 14:          Проверить, поддерживает ли силовая часть управление торможением для параллельного включения (r9771.14).          Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем и затронутой силовой частью и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.          Смотри также: r1215</p>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

<b>F07937 (N)</b>	<b>Привод: отклонение скорости модели двигателя от внешней скорости</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Величина разницы скорости из обоих фактических значений (r2169, r1443) превышает порог допуска (p3236) дольше, чем допустимо (p3238).          Возможные причины:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Внешний сигнал датчика подключен или нормирован неправильно (p1440, p2000).</li> <li>- Датчик скорости для внешнего сигнала датчика неисправен.</li> <li>- Неправильная полярность или усиление сигнала датчика.</li> <li>- Постоянная времени сглаживания для скорости модели контроля слишком велика (p2157).</li> </ul>

- Постоянная времени сглаживания или пороговое значение контроля слишком малы (p3236, p3238).  
Смотри также: p2149

**Помощь:**

- Убедиться, что внешняя скорость совпадает со скоростью двигателя (p1440, r1443).
- Проверить полярность внешней скорости (r1443).
- Проверить соединение входного коннектора и нормирование сигнала (p1440, p2000).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**F07940 Синхронный сетевой привод: ошибка синхронизации**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Разность фаз (r3808) после успешной синхронизации больше, чем пороговое значение фазового синхронизма (p3813).  
Реакция ВЫКЛ1 или ВЫКЛ3 при активной регулировке фазы (r3819.6 = 1) или достигнута синхронность (r3819.2 = 1).  
Разрешение отменено (p3802 = 0) при активной регулировке фазы (r3819.6 = 1).

**Помощь:** При необходимости увеличить пороговое значение фазового синхронизма (p3813) для синхронного сетевого привода.  
Перед ВЫКЛ1 или ВЫКЛ3 завершить процесс синхронизации (r03819.0 = 0).  
Перед отменой разрешения (p3802 = 0) достичь синхронности (r3819.2 = 1).  
Смотри также: p3813

---

**A07941 Синхр. сетевой привод: недопустимая конечная частота**

**Значение сообщения:** параметр: %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Конечная частота вне разрешенного диапазона значений.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1084: конечная частота больше положительной границы числа оборотов,  $f_{sync} > f_{max}$  (r1084).  
1087: конечная частота меньше отрицательной границы числа оборотов,  $f_{sync} < f_{min}$  (r1087).

**Помощь:** Выполнить условия для конечной частоты для синхронизации сетевого привода.  
Смотри также: r1084, r1087

---

**A07942 Синхр. сетевой привод: заданная частота сильно отличается от конечной частоты**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Заданная частота сильно отличается от конечной частоты ( $f_{зад.} <> f_{кон.}$ ). Разрешенная погрешность устанавливается в p3806.

**Помощь:** Предупреждение автоматически исчезает после достижения разрешенной разницы между заданной и конечной частотой (p3806).  
Смотри также: p3806



<b>A07943</b>	<b>Синхр. сетевой привод: синхронизация не разрешена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Синхронизация не разрешена. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1300: тип регулирования (p1300) установлен не на регулирование числа оборотов без датчика или характеристику U/f. 1910: идентификация данных двигателя активирована. 1960: оптимизация регулятора числа оборотов активирована. 1990: юстировка датчика активирована. 3801: модуль Voltage Sensing (VSM) не найден. 3845: фрикционная характеристика, запись активирована.
<b>Помощь:</b>	Выполнить условия для синхронизации сеть-привод. По значению предупреждения = 1300: Установить тип управления (p1300) на управление по скорости без датчика (p1300 = 20) или характеристику U/f (p1300 = 0 ... 19). По значению предупреждения = 1910: Завершить идентификацию данных двигателя (p1910). По значению предупреждения = 1960: Завершить оптимизацию регулятора скорости (p1960). По значению предупреждения = 1990: Завершить юстировку датчика (p1990). По значению предупреждения = 3801: Подключить модуль измерения напряжения (VSM), согласовать с синхронизирующим приводом (см. p9910, p0151) и ввести в r3801 номер приводного объекта синхронизирующего привода. При подключении VSM к соседнему приводному объекту убедиться, что имеет место тот же такт регулятора тока p0115[0], что и у синхронизирующего привода. По значению предупреждения = 3845: фрикционная характеристика, завершить запись (p3845).
<b>F07950 (A)</b>	<b>Привод: неправильные параметры двигателя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	- Параметры двигателя были неправильно заданы при вводе в эксплуатацию (к примеру, p0300 = 0, нет двигателя). - Тормозной резистор (p6811) еще не спараметрирован, ввод в эксплуатацию не может быть завершен. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Затронутый номер параметра. При значении ошибки 307 следующие параметры двигателя могут быть неправильными: p0304, p0305, p0307, p0308, p0309 Смотри также: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323
<b>Помощь:</b>	Сравнить данные двигателя с указаниями на шильдике и при необходимости исправить. Смотри также: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой

<b>F07955</b>	<b>Привод: двигатель был изменен</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ
Причина:	Кодовый номер актуального двигателя с DRIVE-CLiQ не совпадает с сохраненным номером. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер неправильного параметра. Смотри также: r0301, r0302
Помощь:	Подключить оригинальный двигатель, заново включить управляющий модуль (POWER ON) и выйти из быстрого ввода в эксплуатацию с r0010 = 0. Или установить r0300 = 10000 (загрузка параметров двигателя с DRIVE-CLiQ) и заново выполнить ввод в эксплуатацию. Выход из быстрого ввода в эксплуатацию (r0010 = 1) осуществляется автоматически при r3900 > 0. Если выход из быстрого ввода в эксплуатацию осуществляется с r0010 = 0, то автоматическое вычисление регулятора (r0340 = 1) не выполняется.
<b>F07956 (A)</b>	<b>Привод: код двигателя не подходит к списочному двигателю</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ
Причина:	Код двигателя подключенного двигателя с DRIVE-CLiQ не подходит для возможных типов списочных двигателей (см. выбор в r0300). Возможно подключенный двигатель с DRIVE-CLiQ не поддерживается этой версией микропрограммного обеспечения. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Код двигателя подключенного двигателя с DRIVE-CLiQ. Указание: Первые три цифры кода двигателя обычно соответствуют типу списочного двигателя.
Помощь:	Использовать двигатель с DRIVE-CLiQ и подходящим кодом двигателя.
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>A07960</b>	<b>Привод: неправильная фрикционная характеристика</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка фрикционной характеристики. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1538: Момент сил трения больше, чем максимум из действующей вверху границы момента вращения (r1538) и нуля. Поэтому выход фрикционной характеристики (r3841) ограничивается до этого значения. 1539: Момент сил трения меньше, чем минимум из действующей внизу границы момента вращения (r1539) и нуля. Поэтому выход фрикционной характеристики (r3841) ограничивается до этого значения. 3820 ... 3829: Ошибочный номер параметра. Введенное в параметры для фрикционной характеристики число оборотов не соответствует следующему условию: $0.0 < r3820 < r3821 < \dots < r3829 \leq r0322$ или $r1082$ , если $r0322 = 0$ Поэтому выход фрикционной характеристики (r3841) устанавливается на ноль.

3830 ... 3839:

Ошибочный номер параметра. Введенные в параметры для фрикционной характеристики моменты вращения не соответствуют следующему условию:

$0 \leq r3830, r3831 \dots r3839 \leq r0333$

Поэтому выход фрикционной характеристики (r3841) устанавливается на ноль.

Смотри также: r3840

**Помощь:**

Выполнить условия для фрикционной характеристики.

По значению предупреждения = 1538:

Проверить действующие сверху границы моментов (к примеру, в диапазоне ослабления поля).

По значению предупреждения = 1539:

Проверить действующие снизу границы моментов (к примеру, в диапазоне ослабления поля).

По значению предупреждения = 3820 ... 3839:

Выполнить условия для установки параметров фрикционной характеристики.

Если данные двигателя (к примеру, макс. число оборотов r0322) изменяются при вводе в эксплуатацию (r0010 = 1, 3), то необходимо заново рассчитать зависимые от них технологические ограничения и пороговые значения через выбор r0340 = 5.

**A07961****Привод: активирована запись фрикционной характеристики**

**Значение**

-

**сообщения:**

**Объект**

VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

Активировано автоматическое снятие фрикционной характеристики.

При следующей команде включения снятие будет выполнено.

**Помощь:**

Не требуется.

Предупреждение автоматически исчезает после успешного завершения снятия фрикционной характеристики или при деактивации съема (r3845 = 0).

**F07963****Привод: запись фрикционной характеристики отменена**

**Значение**

параметр: %1

**сообщения:**

**Объект**

VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**

ВЫКЛ1

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Условие для съема фрикционной характеристики не выполнено.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

0046: нет разрешений (r0046).

1082: макс. достижимое значение скорости (r3829) выше макс. скорость (r1082).

1084: макс. достижимое значение скорости (r3829) выше, чем макс. скорость (r1084, r1083, r1085).

1087: макс. достижимое значение скорости (r3829) выше, чем макс. скорость (r1087, r1086, r1088).

1110: выбран съём фрикционной характеристики в отрицательном направлении (r3845), а отрицательное направление заблокировано (r1110).

1111: выбран съём фрикционной характеристики в положительном направлении (r3845), а положительное направление заблокировано (r1111).

1198: выбран съём фрикционной характеристики (r3845 > 0), а отрицательное (r1110) и положительное (r1111) направление заблокированы (r1198).

1300: тип регулирования (r1300) не установлен на регулирование скорости.

1755: при регулировании без датчика (r1300 = 20) наименьшее значение скорости подвода (r3820) ниже или равно скорости переключения управляемого режима (r1755).

1910: активирована идентификация данных двигателя.

1960: активирована оптимизация регулятора скорости.

3820 - 3829: подвод со скоростью (r382x) невозможен.

3840: неправильная фрикционная характеристика.

3845: снятие фрикционной характеристики отключено.

<b>Помощь:</b>	<p>Выполнить условия для снятия фрикционной характеристики.          По значению ошибки = 0046:          - Установить отсутствующие разрешения.          По значению ошибки = 1082, 1084, 1087:          - Выбрать макс. достижимое значение скорости (p3829) меньше или равным макс. скорости (p1082, r1084, r1087).          - Заново вычислить опорные точки скорости фрикционной характеристики (p0340 = 5).          По значению ошибки = 1110:          - Выбрать положительное направление снятия фрикционной характеристики (p3845).          По значению ошибки = 1111:          - Выбрать отрицательное направление снятия фрикционной характеристики (p3845).          По значению ошибки = 1198:          - Разрешить необходимое направление (p1110, p1111, r1198).          По значению ошибки = 1300:          - Установить тип управления (p1300) на управление по скорости (p1300 = 20, 21).          По значению ошибки = 1755:          - При управлении по скорости без датчика (p1300 = 20) выбрать наименьшее значение скорости подвода (p3820) больше, чем скорость переключения управляемого режима (p1755).          - Заново вычислить опорные точки скорости фрикционной характеристики (p0340 = 5).          По значению ошибки = 1910:          - Завершить идентификацию данных двигателя (p1910).          По значению ошибки = 1960:          - Завершить оптимизацию регулятора скорости (p1960).          По значению ошибки 3820 ... 3829:          - Проверить нагрузку при скорости r382x.          - Проверить сигнал скорости (r0063) на предмет колебаний при скорости r382x. При необходимости проверить установки регулятора скорости.          По значению ошибки = 3840:          - Исправить фрикционную характеристику (p3820 ... p3829, p3830 ... p3839, p3840).          По значению ошибки = 3845:          - Активировать снятие фрикционной характеристики (p3845).</p>
----------------	--

---

<b>F07967</b>	<b>Привод: ошибка автоматической юстировки датчика</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При автоматической юстировке датчика или идентификации положения полюсов возникла ошибка. Только для диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.

---

<b>F07968</b>	<b>Привод: ошибка измерения Lq-Ld</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При измерении Lq-Ld возникла ошибка.          Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):          10: ступень 1: отношение измеренного тока к нулевому току слишком маленькое.          12: ступень 1: макс. ток был превышен.          15: вторая гармоника слишком маленькая.          16: преобразователь слишком мал для метода измерения.          17: отмена из-за блокировки импульсов.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 10:          Проверить, правильно ли подключен двигатель.          Заменить соответствующую силовую часть.          Деактивировать измерение (p1909).</p>

По значению ошибки = 12:  
 Проверить правильность ввода данных двигателя.  
 Деактивировать измерение (p1909).  
 По значению ошибки = 16:  
 Деактивировать измерение (p1909).  
 По значению ошибки = 17:  
 Повторить измерение.

<b>F07969</b>	<b>Привод: ошибка идентификации положения полюсов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При идентификации положения полюса возникла ошибка.          Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):          1: регулятор тока ограничен.          2: вал двигателя заблокирован.          4: недостоверный сигнал числа оборотов датчика.          10: ступень 1: соотношение тока измерения к нулевому току слишком мало.          11: ступень 2: соотношение тока измерения к нулевому току слишком мало.          12: ступень 1: макс. ток был превышен.          13: ступень 2: макс. ток был превышен.          14: разница тока для определения +d-оси слишком мала.          15: вторая гармоника слишком мала.          16: преобразователь слишком мал для метода измерения.          17: отмена через блокировку импульсов.          18: первая гармоника слишком мала.          20: идентификация положения полюса запрошена при вращающемся валу двигателя и активированной функции "Рестарт на лету".</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 1:          Проверить, правильно ли подключен двигатель.          Проверить, правильно ли введены данные двигателя.          Заменить соответствующий модуль двигателя.          По значению ошибки = 2:          Отпустить стояночный тормоз двигателя (p1215 = 2) и включить двигатель без нагрузки.          По значению ошибки = 4:          Проверить правильность числа делений датчика (p0408) и коэффициента редуктора (p0432, p0433).          Проверить правильность кол-ва пар полюсов двигателя (p0314).          По значению ошибки = 10:          При выборе p1980 = 4: увеличить значение для p0325.          При выборе p1980 = 1: увеличить значение для p0329.          Проверить, правильно ли подключен двигатель.          Заменить соответствующий модуль двигателя.          По значению ошибки = 11:          Увеличить значение для p0329.          Проверить, правильно ли подключен двигатель.          Заменить соответствующий модуль двигателя.          По значению ошибки = 12:          При выборе p1980 = 4: увеличить значение для p0325.          При выборе p1980 = 1: увеличить значение для p0329.          Проверить, правильно ли введены данные двигателя.          По значению ошибки = 13:          Уменьшить значение для p0329.          Проверить, правильно ли введены данные двигателя.          По значению ошибки = 14:          Увеличить значение для p0329.          Двигатель недостаточно анизотропный, смена метода (p1980 = 1 или 10).          По значению ошибки = 15:          Увеличить значение для p0325.          Двигатель недостаточно анизотропный, смена метода (p1980 = 1 или 10).</p>

По значению ошибки = 16:  
 Деактивировать метод (p1982).  
 По значению ошибки = 17:  
 Повторить метод.  
 По значению ошибки = 18:  
 Увеличить значение для r0329.  
 Недостаточное насыщение, смена метода (p1980 = 10).  
 По значению ошибки = 20:  
 Перед выполнением идентификации положения полюса обеспечить состояние покоя вала двигателя.

<b>F07970</b>	<b>Привод: ошибка автоматической юстировки датчика</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При автоматической юстировке датчика возникла ошибка.                      Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: регулятор тока ограничен.</li> <li>2: вал двигателя заблокирован.</li> <li>4: не идентифицируемый сигнал числа оборотов датчика.</li> <li>5: сбросить U/f (p1300) или отключить калибровку датчика (p1990).</li> <li>10: ступень 1: отношение измеренного тока к нулевому току слишком маленькое.</li> <li>11: ступень 2: отношение измеренного тока к нулевому току слишком маленькое.</li> <li>12: ступень 1: макс. ток был превышен.</li> <li>13: ступень 2 макс. ток был превышен.</li> <li>14: слишком маленькая разница тока для определения оси +d.</li> <li>15: слишком маленькая вторая гармоника.</li> <li>16: преобразователь слишком мал для метода измерения.</li> <li>17: отмена через запрет импульсов.</li> </ol>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 1:                      Проверить, правильно ли подключен двигатель.                      Проверить, правильно ли введены данные двигателя.                      Заменить соответствующую силовую часть.</p> <p>По значению ошибки = 2:                      Отпустить стояночный тормоз двигателя (p1215 = 2) и включить двигатель без нагрузки.</p> <p>По значению ошибки = 4:                      Проверить правильность инверсии фактического значения скорости (p0410.0).                      Проверить, правильно ли подключен двигатель.                      Проверить правильность числа делений датчика (p0408) и коэффициента редуктора (p0432, p0433).                      Проверить правильность кол-ва пар полюсов двигателя (p0314).</p> <p>По значению ошибки = 5:                      Сбросить U/f (p1300) или отключить калибровку датчика (p1990).</p> <p>По значению ошибки = 10:                      Увеличить значение для r0325.                      Проверить, правильно ли подключен двигатель.                      Заменить соответствующую силовую часть.</p> <p>По значению ошибки = 11:                      Увеличить значение для r0329.                      Проверить, правильно ли подключен двигатель.                      Заменить соответствующую силовую часть.</p> <p>По значению ошибки = 12:                      Уменьшить значение для r0325.                      Проверить, правильно ли введены данные двигателя.</p> <p>По значению ошибки = 13:                      Уменьшить значение для r0329.                      Проверить, правильно ли введены данные двигателя.</p> <p>По значению ошибки = 14:                      Увеличить значение для r0329.</p>

По значению ошибки= 15:  
Увеличить значение для p0325.  
По значению ошибки = 16:  
Деактивировать метод (p1982).  
По значению ошибки = 17:  
Повторить измерение.

---

<b>A07971 (N)</b>	<b>Привод: определение смещения угла коммутации активировано</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Автоматическое определение смещения угла коммутации (юстировка датчика) активировано (p1990 = 1, 3). При следующей команде включения будет выполнено автоматическое определение. Смотри также: p1990
Помощь:	Не требуется. Предупреждение исчезает автоматически после успешного определения или при установке p1990 = 0.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A07975 (N)</b>	<b>Привод: движение до нулевой метки - ожидается установка заданного значения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Для юстировки датчика необходимо обработать нулевую метку. Ожидается установка заданного значения скорости или момента вращения. Смотри также: p1990
Помощь:	Не требуется. Предупреждение исчезает после обнаружения нулевой метки.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A07976</b>	<b>Привод: точная калибровка датчика активирована</b>
Значение сообщения:	параметр: %1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Предупреждение показывает этапы точной калибровки датчика через значение предупреждения. Значение предупреждения (дес. интерпретация): 1: точная калибровка датчика активна. 2: измерение при вращении запущено (установить заданную скорость > 40 % от ном. скорости двигателя) 3: измерение при вращении в области скорости и момента вращения. 4: измерение при вращении завершено успешно, можно запустить запрет импульсов для применения значений. 5: точная калибровка датчика рассчитывается. 10: слишком низкая скорость, измерение при вращении прервано. 12: слишком высокий момент вращения, измерение при вращении прервано. Смотри также: p1905

**Помощь:** По значению предупреждения = 10:  
Увеличить скорость.  
По значению предупреждения = 12:  
Включить привод без нагрузки.

---

**A07980 Привод: круговое измерение активировано**  
**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Круговое измерение (автоматическая оптимизация регулятора числа оборотов) активировано. При следующей команде включения выполняется круговое измерение. Сммотри также: p1960  
**Помощь:** Не требуется.  
Предупреждение исчезает автоматически после успешного завершения оптимизации регулятора числа оборотов или при установке p1900 = 0.

---

**A07981 Привод: отсутствуют разрешения для кругового измерения**  
**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Круговое измерение не может быть запущено из-за отсутствия разрешений.  
**Помощь:** - квиттировать имеющиеся ошибки.  
- установить отсутствующие разрешения.  
Смотри также: r0002, r0046

---

**F07982 Привод: круговое измерение, проверка датчика**  
**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** При тесте датчика возникла ошибка.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
1: не было достигнуто стационарной рабочей точки числа оборотов.  
2: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активно мин. ограничение.  
3: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активен диапазон пропуска.  
4: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активно макс. ограничение.  
5: датчик не подает сигнала.  
6: неправильная полярность.  
7: ошибка числа импульсов.  
8: ошибки в сигнале датчика или регулятор числа оборотов не стабилен.  
9: модуль Voltage Sensing (VSM) подключен неправильно.  
**Помощь:** По значению ошибки = 1:  
- проверить параметры двигателя.  
- выполнить идентификацию данных двигателя (p1910).  
- при необходимости уменьшить динамический коэффициент (p1967 < 25 %).  
По значению ошибки = 2:  
- Согласовать заданное значение числа оборотов (p1965) или мин. ограничение (p1080).  
По значению ошибки = 3:  
- Согласовать заданное значение числа оборотов (p1965) или диапазоны пропуска (p1091 ... p1094, p1101).  
По значению ошибки = 4:  
- Согласовать заданное значение числа оборотов (p1965) или макс. ограничение (p1082, p1083 или p1086).



По значению ошибки = 5:  
 - Проверить соединение датчика. При необходимости заменить датчик.  
 По значению ошибки = 6:  
 - Проверить разводку соединений кабеля датчика. Согласовать полярность (p0410).  
 По значению ошибки = 7:  
 - Согласовать число импульсов (p0408).  
 По значению ошибки = 8:  
 - Проверить соединение и кабель датчика. Возможно, имеется проблема с массой.  
 - Уменьшить динамику регулятора числа оборотов (p1460, p1462 или p1470, p1472).  
 - По значению ошибки = 9:  
 Проверить соединения модуля Voltage Sensing (VSM).  
 Указание:  
 Тест датчика может быть отключен через p1959.0.  
 Сммотри также: p1959

<b>F07983</b>	<b>Привод: круговое измерение, характеристика насыщения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При определении характеристики насыщения возникла ошибка.          Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):          1: стационарная рабочая точка числа оборотов не была достигнута.          2: стационарная рабочая точка потока ротора не была достигнута.          3: стационарная рабочая точка контура адаптации не была достигнута.          4: контур адаптации не получил разрешения.          5: ослабление поля активно.          6: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активно мин. ограничение.          7: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активен диапазон пропуска.          8: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активно макс. ограничение.          9: некоторые значения полученной характеристики насыщения недостоверны.          10: правильное определение характеристики насыщения невозможно из-за слишком высокого нагрузочного момента.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 1:          - Общий момент инерции привода намного больше такового двигателя (p0341, p0342).          Отключить измерение при вращении (p1960), ввести соотношение инерционности p0342, заново вычислить регулятор числа оборотов p0340 = 4 и повторить измерение.          По значению ошибки = 1 ... 2:          - Увеличить число оборотов измерения (p1961) и повторить измерение.          По значению ошибки = 1 ... 4:          - Проверить параметры двигателя (данные шильдика). После изменения: вычислить p0340 = 3.          - Проверить момент инерции (p0341, p0342). После изменения: вычислить p0340 = 3.          - выполнить идентификацию данных двигателя (p1910).          - при необходимости уменьшить динамический коэффициент (p1967 &lt; 25 %).          По значению ошибки = 5:          - Заданное значение числа оборотов (p1961) еще не выбрано. Уменьшить число оборотов.          По значению ошибки = 6:          - Согласовать заданное значение числа оборотов (p1961) или мин. ограничение (p1080).          По значению ошибки = 7:          - Согласовать заданное значение числа оборотов (p1961) или диапазоны пропуска (p1091 ... p1094, p1101).          По значению ошибки = 8:          - Согласовать заданное значение числа оборотов (p1961) или макс. ограничение (p1082, p1083 или p1086).          По значению ошибки = 9, 10:          - Измерение было выполнено в рабочей точке, в которой нагрузочный момент слишком велик. Выбрать более благоприятную рабочую точку, либо через изменение зад. значения числа оборотов (p1961), либо через уменьшение нагрузочного момента. Всегда избегать изменения нагрузочного момента при измерении.          Указание:          Идентификация характеристики насыщения может быть отключена через p1959.1.          Сммотри также: p1959</p>

<b>F07984</b>	<b>Привод: оптимизация регулятора числа оборотов, момент инерции</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При идентификации момента инерции возникла ошибка.</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: стационарная рабочая точка числа оборотов не была достигнута.</li> <li>2: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активно мин. ограничение.</li> <li>3: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активен диапазон пропуска.</li> <li>4: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активно макс. ограничение.</li> <li>5: увеличение числа оборотов на 10 % невозможно, т.к. активно мин. ограничение.</li> <li>6: увеличение числа оборотов на 10 % невозможно, т.к. активен диапазон пропуска.</li> <li>7: увеличение числа оборотов на 10 % невозможно, т.к. активно макс. ограничение.</li> <li>8: разница моментов вращения после скачка заданного значения числа оборотов слишком мала, чтобы можно было надежно идентифицировать момент инерции.</li> <li>9: доступно слишком мало данных для надежной идентификации момента инерции.</li> <li>10: число оборотов после скачка заданного значения изменилось слишком мало или в неправильном направлении.</li> <li>11: идентифицированный момент инерции не является достоверным.</li> </ol>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить параметры двигателя (данные шильдика). После изменения: вычислить r0340 = 3.</li> <li>- проверить момент инерции (r0341, r0342). После изменения: вычислить r0340 = 3.</li> <li>- выполнить идентификацию данных двигателя (r1910).</li> <li>- при необходимости уменьшить динамический коэффициент (r1967 &lt; 25 %).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 2, 5:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Согласовать зад. значение числа оборотов (r1965) или мин. ограничение (p1080).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 3, 6:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Согласовать зад. значение числа оборотов (r1965) или диапазоны пропуска (p1091 ... p1094, p1101).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 4, 7:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Согласовать зад. значение числа оборотов (r1965) или макс. ограничение (p1082, p1083 или p1086).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 8:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Общий момент инерции привода намного больше такового двигателя (см. r0341, r0342). Отключить измерение при вращении (r1960), ввести инерционное отношение r0342, заново вычислить регулятор числа оборотов r0340 = 4 и повторить измерение.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 9:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить момент инерции (r0341, r0342). После изменения заново вычислить регулятор числа оборотов (r0340 = 3 или 4).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 10:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить момент инерции (r0341, r0342). После изменения: вычислить r0340 = 3.</li> </ul> <p>Указание: Идентификация момента инерции может быть отключена через r1959.2. Смотри также: r1959</p>

<b>F07985</b>	<b>Привод: оптимизация регулятора числа оборотов (проверка вибрации)</b>
---------------	--

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При тесте колебаний возникла ошибка.</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: стационарная рабочая точка числа оборотов не была достигнута.</li> <li>2: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активно мин. ограничение.</li> <li>3: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активен диапазон пропуска.</li> <li>4: заданное значение числа оборотов не могло быть достигнуто, т.к. активно макс. ограничение.</li> <li>5: границы момента вращения слишком малы для скачка момента вращения.</li> <li>6: подходящая установка регулятора числа оборотов не может быть найдена.</li> </ol>

<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить параметры двигателя (данные шильдика). После изменения: вычислить <math>p0340 = 3</math>.</li> <li>- проверить момент инерции (<math>p0341</math>, <math>p0342</math>). После изменения: вычислить <math>p0340 = 3</math>.</li> <li>- выполнить идентификацию данных двигателя (<math>p1910</math>).</li> <li>- при необходимости уменьшить динамический коэффициент (<math>p1967 &lt; 25\%</math>).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Согласовать зад. значение числа оборотов (<math>p1965</math>) или мин. ограничение (<math>p1080</math>).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Согласовать зад. значение числа оборотов (<math>p1965</math>) или полос пропуска (<math>p1091 \dots p1094</math>, <math>p1101</math>).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 4:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Согласовать зад. значение числа оборотов (<math>p1965</math>) или макс. ограничение (<math>p1082</math>, <math>p1083</math> или <math>p1086</math>).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 5:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Увеличить границы момента вращения (к примеру, <math>p1520</math>, <math>p1521</math>).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 6:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Уменьшить динамический коэффициент (<math>p1967</math>).</li> <li>- Отключить тест колебаний (<math>p1959.4 = 0</math>) и повторить измерение при вращении.</li> </ul> <p>Смотри также: <math>p1959</math></p>
----------------	---

---

**F07986      Привод: круговое измерение, задатчик интенсивности**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При круговом измерении возникли проблемы с задатчиком интенсивности. Значение ошибки ( $r0949$ , дес. интерпретация): 1: положительное и отрицательное направление заблокировано.
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 1: разрешить направление ( $p1110$ или $p1111$ ).

---

**A07987      Привод: круговое измерение, датчик отсутствует**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Датчик отсутствует. Круговое измерение выполняется без датчика.
<b>Помощь:</b>	Подключить датчик или выбрать $p1960 = 1, 3$ .

---

**F07988      Привод: круговое измерение, конфигурация не выбрана**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При конфигурировании кругового измерения ( $p1959$ ) функция не выбрана.
<b>Помощь:</b>	Выбрать минимум одну функцию для автоматической оптимизации регулятора числа оборотов ( $p1959$ ). Смотри также: $p1959$

<b>F07989</b>	<b>Привод: измерение при вращении, паразитная индуктивность (направление q)</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При измерении динамической паразитной индуктивности возникла ошибка.  Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: стационарная рабочая точка числа оборотов не была достигнута.</li> <li>2: заданное значение числа оборотов не может быть достигнуто из-за активного мин. ограничения.</li> <li>3: заданное значение числа оборотов не может быть достигнуто, т.к. активен диапазон пропуска.</li> <li>4: заданное значение числа оборотов не может быть достигнуто из-за активного макс. ограничения.</li> <li>5: заданное значение потока 100 % не было достигнуто.</li> <li>6: измерение Lq невозможно, т.к. активно ослабление поля.</li> <li>7: фактическое значение числа оборотов превышает макс. число оборотов p1082 или 75 % ном. числа оборотов двигателя.</li> <li>8: фактическое значение числа оборотов ниже 2 % ном. числа оборотов двигателя.</li> </ol>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 1:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить параметры двигателя.</li> <li>- выполнить идентификацию данных двигателя (p1910).</li> <li>- при необходимости уменьшить динамический коэффициент (p1967 &lt; 25 %).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 2:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- согласовать заданное значение числа оборотов (p1965) или мин. ограничение (p1080).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 3:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- согласовать заданное значение числа оборотов (p1965) или диапазоны пропуска (p1091 ... p1094, p1101).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 4:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- согласовать заданное значение числа оборотов (p1965) или макс. ограничение (p1082, p1083 или p1086).</li> </ul> <p>По значению ошибки = 5:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- соблюдать заданное значение потока p1570 = 100% и заданное значение тока p1610 = 0% при измерении Lq.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 6:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- уменьшить генераторную нагрузку таким образом, чтобы привод при ускорениях не достигал бы ослабления поля.</li> <li>- уменьшить p1965 таким образом, чтобы запись паразитной индуктивности q выполнялась бы при более низком числе оборотов.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 7:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- увеличить p1082, если это технически допустимо.</li> <li>- уменьшить p1965 таким образом, чтобы запись паразитной индуктивности q выполнялась бы при более низком числе оборотов.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 8:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- уменьшить моторную нагрузку таким образом, чтобы привод не затормаживался бы.</li> <li>- увеличить p1965 таким образом, чтобы измерение при необходимости выполнялось бы при более высоком числе оборотов.</li> </ul> <p>Указание:  Измерение паразитной индуктивности q может быть отключено через p1959.5. Если устанавливается только p1959.5, то выполняется только это измерение, если установлено p1960 = 1, 2 и привод включается.  Смотри также: p1959</p>
<b>F07990</b>	<b>Привод: ошибка идентификации данных двигателя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>При идентификации возникла ошибка.  Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1: Достигнуто значение ограничения тока.</li> <li>2: Идентифицированное сопротивление статора вне ожидаемого диапазона 0.1 ... 100 % от Zп.</li> </ol>

- 3: Идентифицированное сопротивление ротора вне ожидаемого диапазона 0.1 ... 100 % от  $Z_n$ . Синхронные двигатели с возбуждением от постоянных магнитов: гасящее сопротивление вне 1.0 ... 15 % от  $Z_n$ .
- 4: Идентифицированное реактивное сопротивление статора вне ожидаемого диапазона 50 ... 900 % от  $Z_n$ . Синхронные двигатели с возбуждением от постоянных магнитов: реактивное сопротивление статора вне 20 ... 500 % от  $Z_n$ .
- 5: Идентифицированное реактивное сопротивление намагничивания вне ожидаемого диапазона 50 ... 900 % от  $Z_n$ . Синхронные двигатели с возбуждением от постоянных магнитов: реактивное сопротивление намагничивания вне 20 ... 500 % от  $Z_n$ .
- 6: Идентифицированная постоянная времени ротора вне ожидаемого диапазона 10 мсек ... 5 сек. Синхронные двигатели с возбуждением от постоянных магнитов: постоянная времени гашения вне 5 мсек ... 1 сек.
- 7: Идентифицированное общее реактивное сопротивление рассеяния вне ожидаемого диапазона 4 ... 100 % от  $Z_n$ .
- 8: Идентифицированное реактивное сопротивление рассеяния статора вне ожидаемого диапазона 2 ... 50 % от  $Z_n$ . Синхронные двигатели с возбуждением от постоянных магнитов: реактивное сопротивление рассеяния статора 2 ... 40 % от  $Z_n$ .
- 9: Идентифицированное реактивное сопротивление рассеяния ротора вне ожидаемого диапазона 2 ... 50 % от  $Z_n$ . Синхронные двигатели с возбуждением от постоянных магнитов: реактивное сопротивление рассеяния гашения вне 1.5 ... 20 % от  $Z_n$ .
- 10: Двигатель подключен неправильно.
- 11: Вал двигателя движется.
- 12: Обнаружено замыкание на землю.
- 20: Идентифицированное пороговое напряжение полупроводниковых вентилях вне ожидаемого диапазона 0 ... 10 В.
- 30: Регулятор тока на ограничении напряжения.
- 40: Ошибка минимум одной идентификации. Идентифицированные параметры не принимаются по причине согласованности.
- 50: Установленное время выборки слишком короткое для идентификации двигателя (p0115[0]).

Указание:

Процентные значения относятся к ном. полному сопротивлению двигателя:

$$Z_n = V_{mot,nom} / \sqrt{3} / I_{mot,nom}$$

**Помощь:**

По значению ошибки = 1 ... 40:

- Проверить, правильно ли введены данные двигателя в p0300, p0304 ... p0311.
- В правильном ли соотношении находятся мощность двигателя и модуля двигателя? Отношение модуля двигателя к ном. току двигателя должно быть не ниже 0.5 и не выше 4.
- Проверить тип соединения (звезда/треугольник).

По значению ошибки = 11 дополнительно:

- Отключить контроль колебаний (p1909 бит 7 = 1).

По значению ошибки = 2:

- При параллельных схемах проверить систему обмотки двигателя в p7003. Если у подключенных параллельно силовых частей указывается двигатель с однообмоточной системой (p7003 = 0), хотя это многообмоточная система, то большая часть сопротивления статора интерпретируется как сопротивление выводов и вносится в p0352.

По значению ошибки = 4, 7:

- Проверить, правильно ли установлены индуктивности в p0233 и p0353.
- Проверить, правильно ли был соединен двигатель (звезда/треугольник).
- Установить p1909.0 = 1.

По значению ошибки = 12:

- Проверить подключение силовых кабелей.
- Проверить двигатель.
- Проверить преобразователь тока.

По значению ошибки = 50:

- Выполнить идентификацию данных двигателя с увеличенным временем выборки и после перейти на желаемое более высокое время выборки (p0115[0]).

---

**A07991 (N)      Привод: идентификация данных двигателя активирована**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой

<b>Причина:</b>	Идентификация данных двигателя активирована. Со следующей командой включения идентификация данных двигателя будет выполнена. При выборе измерения при вращении (см. p1900, p1960) сохранение параметрирования заблокировано. После выполнения или деактивации идентификации данных двигателя сохранение снова возможно. Смотри также: p1910
<b>Помощь:</b>	Не требуется. Предупреждение исчезает автоматически после успешного завершения идентификации данных двигателя или при установке p1900 = 0.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A07994 (F, N)</b>	<b>Привод: идентификация данных двигателя не выполнена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Режим работы "Векторное управление" установлен, но идентификация данных двигателя еще не была выполнена. Предупреждение инициируется при изменении блока данных привода (см. r0051) в следующих случаях: - В текущем блоке данных привода спараметрировано векторное управление (p1300 >= 20). и - В текущем блоке данных привода еще не была выполнена идентификация данных двигателя (см. r3925). Указание: У SINAMICS G120 проверка и вывод предупреждения происходят и при выходе из ввода в эксплуатацию и при запуске системы.
<b>Помощь:</b>	- Выполнить идентификацию данных двигателя (см. p1900). - При необходимости спараметризовать "Управление U/f" (p1300 < 20). - Переключиться на блок данных привода, условия для которого не действуют.
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F08000 (N, A)</b>	<b>ТВ: ошибка напряжения питания +/-15 В</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Терминальная плата 30 определяет неправильное внутреннее напряжение питания. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: ошибка при проверке схемы контроля. 1: ошибка при обычной работе.
<b>Помощь:</b>	- заменить терминальную плату 30. - заменить устройство управления.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F08010 (N, A) ТВ: аналогово-цифровой преобразователь**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Аналогово-цифровой преобразователь на терминальной плате 30 не подал преобразованных данных.
<b>Помощь:</b>	- проверить напряжение питания. - заменить терминальную плату 30.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F08500 (A) COMM BOARD: время контроля конфигурации истекло**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Время контроля для конфигурации истекло. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: превышение времени передачи данных конфигурации передачи. 1: превышение времени передачи данных конфигурации приема.
<b>Помощь:</b>	Проверить линию коммуникации.
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F08501 (N, A) COMM BOARD: тайм-аут заданного значения**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ3 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Прием заданных значений с COMM BOARD прерван. - Шинное соединение прервано. - Контроллер отключен. - Контроллер переведен в состояние STOP. - COMM BOARD неисправна. Смотри также: r8840
<b>Помощь:</b>	- Восстановить шинное соединение и перевести контроллер в состояние RUN. - При повторении ошибки проверить установленное время контроля. Смотри также: r8840
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой

---

**F08502 (A) COMM BOARD: время контроля стробовых импульсов истекло**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
 Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Время контроля счетчика стробовых импульсов истекло.  
 Соединение с COMM BOARD было прервано.  
**Помощь:** - проверить линию коммуникации.  
 - проверить COMM BOARD.

Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой

---

**A08504 (F) COMM BOARD: внутренняя ошибка при циклической передаче данных**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Циклические фактические и/или заданные значения не были своевременно переданы в течение сконфигурированных моментов времени.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
**Помощь:** Проверить телеграмму параметрирования (Ti, To, Tdp, и т.п.).

Реакция при F: Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
 Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

**F08510 (A) COMM BOARD: недействительные данные конфигурации передачи**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
 Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Данные конфигурации передачи не были приняты COMM BOARD.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): значение возврата проверки данных конфигурации передачи.  
**Помощь:** Проверить данные конфигурации передачи.

Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой



---

<b>A08511 (F)</b>	<b>COMM BOARD: недействительные данные конфигурации приема</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Принимаемые данные конфигурации не были приняты приводным устройством. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Возвращаемое значение проверки принимаемых данных конфигурации. 1: установка соединения с большим числом приводных объектов, чем сконфигурировано в устройстве. Приводные объекты для обмена данными процесса и их последовательность определяются в r0978. 2: слишком много слов данных PZD для Output или Input для одного приводного объекта. Число возможных PZD приводного объекта задается числом индексов в r2050/p2051 для PZD IF1 и r8850/p8851 для PZD IF2. 3: нечетное число байтов для Input или Output. 4: установочные данные для синхронизации не приняты. Дополнительную информацию см. A01902. 5: циклический режим не активен. 17: CBE20 Shared Device: конфигурация F-CPU была изменена. 223: недопустимая тактовая синхронизация для установленного в p8815[0] PZD Interface. 500: недопустимая конфигурация PROFIsafe для установленного в p8815[1] Interface. 501: PROFIsafe ошибка параметров (к примеру, F_Dest). 503: PROFIsafe соединение отклоняется, пока нет соединения с тактовой синхронизацией (p8969). Другие значения: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	Проверить принимаемые данные конфигурации. По значению предупреждения = 1, 2: - Проверить список приводных объектов с обменом данными процесса (p0978). При p0978[x] = 0 все последующие приводные объекты в списке исключаются из обмена данными процесса. По значению предупреждения = 2: - Проверить число слов данных для Output и Input к приводному объекту. По значению предупреждения = 17: - CBE20 Shared Device: извлечь/вставить A-CPU. По значению предупреждения = 223, 500: - Проверить установку в r8839 и p8815. - Убедиться, что только один PZD Interface работает с тактовой синхронизацией или с PROFIsafe. По значению предупреждения = 501: - Проверка установленного адреса PROFIsafe (p9610).
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

---

<b>A08520 (F)</b>	<b>COMM BOARD: ошибка ациклического канала</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка памяти или состояния буфера ациклического канала. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 0: ошибка в состоянии буфера. 1: ошибка в памяти.
Помощь:	Проверить линию коммуникации.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

<b>A08526 (F)</b>	<b>COMM BOARD: нет циклического соединения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Циклическое соединение с СЧПУ отсутствует.
Помощь:	Установить циклическое соединение и активировать устройство управления в циклическом режиме. Проверить у PROFINET параметры "Name of Station" и "IP of Station" (r61000, r61001). Если вставлена CBE20 и PROFIBUS должен выполнять коммуникацию через PZD Interface1, то это необходимо спараметрировать с помощью инструмента для ввода в эксплуатацию STARTER или напрямую через p8839.
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>A08530 (F)</b>	<b>COMM BOARD: ошибка канала сообщений</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка памяти или состояния буфера канала сообщений. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 0: ошибка в состоянии буфера. 1: ошибка в памяти.
Помощь:	Проверить линию коммуникации.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>A08550</b>	<b>PZD Interface, ошибка согласования аппаратного обеспечения</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Согласование аппаратного обеспечения с PZD Interface спараметрировано неправильно. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: только один из двух индексов отличен от 99 (автоматически). 2: оба интерфейса PZD согласованы с одним и тем же аппаратным обеспечением. 3: отсутствует согласованная COMM BOARD. 4: CVC10 согласована с Interface 1. Смотри также: p8839
Помощь:	Проверить и при необходимости исправить параметрирование (p8839).
<b>A08560</b>	<b>IE: синтаксическая ошибка в файле конфигурации</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой

<b>Причина:</b>	В файле конфигурации ASCII для интерфейса промышленного Ethernet (X127) была обнаружена синтаксическая ошибка. Сохраненная конфигурация не была загружена. Указание: IE: промышленный Ethernet
<b>Помощь:</b>	- Проверить конфигурацию интерфейсов (p8900 и последующие), при необходимости исправить и активировать (p8905 = 1). - Сохранить параметры для конфигурации интерфейсов (к примеру, p8905 = 2). или - Через маску "Обработать участников Ethernet" заново присвоить станцию (к примеру, с помощью ПО для ввода в эксплуатацию STARTER). Смотри также: p8905

---

<b>A08561</b>	<b>IE: ошибка согласованности в настраиваемых параметрах</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При активации конфигурации (p8905 = 1) для интерфейса промышленного Ethernet (X127) была обнаружена ошибка согласованности. Актуальная установленная конфигурация не была активирована. Возможные причины: - Неправильные адрес IP, маска подсети или шлюз по умолчанию. - Повторение адреса IP или имени станции в сети. - Имя станции содержит недействительные символы и т.п. Указание: IE: промышленный Ethernet Смотри также: p8900, p8901, p8902, p8903
<b>Помощь:</b>	- Проверить требуемую конфигурацию интерфейсов (p8900 и последующие), при необходимости исправить и активировать (p8905 = 1). или - Через маску "Обработать участников Ethernet" заново присвоить станцию (к примеру, с помощью ПО для ввода в эксплуатацию STARTER). Смотри также: p8905

---

<b>A08562</b>	<b>PROFINET: синтаксическая ошибка в файле конфигурации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	В файле конфигурации ASCII для интерфейса PROFINET на системе была обнаружена синтаксическая ошибка. Сохраненная конфигурация не была загружена.
<b>Помощь:</b>	- Проверить конфигурацию интерфейсов (p8920 и последующие), при необходимости исправить и активировать (p8925 = 1). - Сохранить параметры для конфигурации интерфейсов (к примеру, p8925 = 2). или - Через маску "Обработать участников Ethernet" заново присвоить станцию (к примеру, с помощью ПО для ввода в эксплуатацию STARTER). Смотри также: p8925

---

<b>A08563</b>	<b>PROFINET: ошибка из-за несовместимости в настраиваемых параметрах</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	При активации конфигурации (p8925 = 1) для интерфейса PROFINET на системе была обнаружена ошибка из-за несовместимости. Текущая конфигурация не была активирована. Возможные причины: - Неправильные IP-адрес, маска подсети или шлюз по-умолчанию. - IP-адрес или имя станции присутствуют в сети дважды. - Имя станции содержит недействительные символы и т.д. Смотри также: p8920, p8921, p8922, p8923
<b>Помощь:</b>	- Проверить требуемую конфигурацию интерфейсов (p8940 и последующие), при необходимости исправить и активировать (p8945 = 1). или - Через маску "Обработать участники Ethernet" заново присвоить станцию (к примеру, с помощью ПО для ввода в эксплуатацию STARTER). Смотри также: p8925

---

<b>A08564</b>	<b>SBE20: синтаксическая ошибка в файле конфигурации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	В файле конфигурации ASCII для платы связи Ethernet 20 (SBE20) была обнаружена синтаксическая ошибка. Сохраненная конфигурация не была загружена.
<b>Помощь:</b>	- Исправить и активировать конфигурацию SBE20 (p8940 и последующие) (p8945 = 2). Указание: Конфигурация активируется только при следующем POWER ON! - Повторить присвоение SBE20 (к примеру, с помощью ПО для ввода в эксплуатацию STARTER). Смотри также: p8945

---

<b>A08565</b>	<b>SBE20: ошибка согласованности в настраиваемых параметрах</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При активации конфигурации (p8945 = 1) для платы связи Ethernet 20 (SBE20) была обнаружена ошибка согласованности. Актуальная установленная конфигурация не была активирована. Возможные причины: - Неправильные адрес IP, маска подсети или шлюз по умолчанию. - Повторение адреса IP или имени станции в сети. - Имя станции содержит недействительные символы и т.п. Смотри также: p8940, p8941, p8942, p8943, p8944
<b>Помощь:</b>	- Проверить требуемую конфигурацию интерфейсов (p8940 и последующие), при необходимости исправить и активировать (p8945 = 1). Смотри также: p8945

---

<b>F08700 (A)</b>	<b>CAN: ошибка коммуникации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ3 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, НЕТ) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	<p>Возникла ошибка в коммуникации CAN. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: Счетчик ошибок для передаваемых телеграмм превысил значение BUS OFF 255. CAN-контроллер отключается от шины. - Короткое замыкание шины. - Неправильная скорость передачи данных. - Неправильная текстовая синхронизация. 2: Состояние узла CAN не опрашивалось Master дольше, чем его "Life Time". "Life Time" получается из "Guard Time" (p8604[0]), умноженного на "Life Time Factor" (p8604[1]). - Шина прервана. - Шина не подключена. - Неправильная скорость передачи данных. - Неправильная текстовая синхронизация. - ошибка на Master. Указание: Через p8641 можно установить желаемую реакцию на ошибку. Смотри также: p8604, p8641</p>
<b>Помощь:</b>	<p>- Проверить кабель шины. - Проверить скорость передачи (p8622). - Проверить тактовую синхронизацию (p8623). - Проверить Master. После устранения причины ошибки необходимо снова запустить CAN-Controller вручную с p8608 = 1! Смотри также: p8608, p8622, p8623</p>
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой

---

<b>F08701</b>	<b>CAN: изменение состояния NMT</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ3 Infeed: ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Произошло изменение состояния CANopen NMT с "Рабочего" на "Подготовительное" или на "Остановлен". Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: изменение состояния CANopen NMT с "Рабочего" на "Подготовительное". 2: изменение состояния CANopen NMT с "Рабочего" на "Остановлен". Указание: В состоянии NMT "Подготовительное" невозможна передача данных процесса, а в состоянии NMT "Остановлен" невозможна передача данных процесса и сервисных данных.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Не требуется. квиттировать ошибку и продолжить работу.</p>

---

<b>F08702 (A)</b>	<b>CAN: RPDO тайм-аут</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ3 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Время контроля телеграмм CANopen RPDO истекло, т.к. шинное соединение было прервано или CANopen Master был отключен. Смотри также: p8699</p>
<b>Помощь:</b>	<p>- Проверить шину. - Проверить Master. - При необходимости увеличить время контроля (p8699).</p>

Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой

---

<b>F08703 (A)</b>	<b>CAN: превышено макс. число приводных объектов</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	Vector: ВЫКЛ3 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Макс. число в 8 приводных объектов с функциональным модулем "CAN" было превышено. Указание: В стандарте CANopen определено макс. только 8 приводных объектов на CANopen Slave.
Помощь:	- Новый ввод в эксплуатацию макс. 8 приводных объектов с функциональным модулем "CAN" в топологии. - При необходимости отключить функциональный модуль "CAN" (r0108.29) для приводных объектов.
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой

---

<b>A08751</b>	<b>CAN: потеря телеграммы</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Контроллер CAN потерял принятое сообщение.
Помощь:	Уменьшить время цикла принимаемых сообщений.

---

<b>A08752</b>	<b>CAN: превышение счетчика ошибок для Error Passive</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Счетчик ошибок для отправляемых или принимаемых телеграмм превысил значение 127.
Помощь:	- проверить кабель шины. - установить более высокую скорость передачи (p8622). - проверить и при необходимости оптимизировать Bit Timing (p8623). Смотри также: p8622, p8623

---

<b>A08753</b>	<b>CAN: переполнение буфера сообщений</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Переполнение буфера сообщений. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: переполнение ациклического буфера передачи (SDO буфер ответа). 2: переполнение ациклического буфера приема (SDO буфер приема). 3: переполнение циклического буфера передачи (PDO буфер передачи).

**Помощь:**

- Проверить шину.
- Установить более высокую скорость передачи (p8622).
- Проверить и при необходимости оптимизировать тактовую синхронизацию (p8623).

По значению предупреждения = 2:

- Уменьшить время цикла принимаемых сообщений SDO.
- Запрос SDO от мастера только после квитирования SDO предшествующего запроса SDO.

Смотри также: p8622, p8623

---

**A08754      CAN: неправильный режим коммуникации**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** В режиме "Рабочий" была предпринята попытка изменения для параметров p8700 ... p8737.

**Помощь:** Перейти в режим "Подготовительный" или "Остановлен".

---

**A08755      CAN: объект не может быть преобразован**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Объект CANopen не предусмотрен для преобразования объекта данных процесса (PDO).

**Помощь:** Использовать объект CANopen, предусмотренный для отображения PDO, или занести 0. Следующие объекты можно объединить в папки Receive Process Data Object (RPDO) или Transmit Process Data Object (TPDO):

- RPDO: 6040 шестн., 6060 шестн., 60FF шестн., 6071 шестн.; 5800 шестн. - 580F шестн.; 5820 шестн. - 5827 шестн.
- TPDO: 6041 шестн., 6061 шестн., 6063 шестн., 6069 шестн., 606B шестн., 606C шестн., 6074 шестн.; 5810 шестн. - 581F шестн.; 5830 шестн. - 5837 шестн.

Возможно объединить в папки только субиндекс 0 указанных объектов.

Примечание.  
COB-ID недействителен при наличии A08755.

---

**A08756      CAN: кол-во преобразованных байтов превышено**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Кол-во байтов преобразованных объектов превышает размер телеграммы для полезных данных. Макс. разрешено 8 байт.

**Помощь:** Преобразовывать меньше объектов или объекты с меньшим типом данных.  
Смотри также: p8710, p8711, p8712, p8713, p8714, p8715, p8716, p8717, p8730, p8731, p8732, p8733, p8734, p8735, p8736, p8737

---

**A08757      CAN: установить COB-ID недействительным**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

---

**Причина:** В режиме Online соответствующий COB-ID перед преобразованием должен быть установлен недействительным.  
 Пример:  
 Преобразование для RPDO 1 должно быть изменено (p8710[0]).  
 --> установить p8700[0] = C00006E0 шестн. (недействительный COB-ID)  
 --> установить p8710[0] как необходимо  
 --> p8700[0] ввести действительный COB-ID

**Помощь:** УСтановить COB-ID на недействительно.

---

**A08758 CAN: слишком маленькое кол-во каналов PDO**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Кол-во каналов PDO в p8740 установлено на 0 или слишком маленьким.  
 Смотри также: p8740

**Помощь:** Кол-во установленных каналов в p8740 должно быть больше или равно количеству PDO.  
 Для этого существует 2 возможности:  
 Увеличить кол-во каналов в p8740 и подтвердить выбор с p8741.  
 Уменьшить кол-во PDO, для этого установить COB-ID недействительным.  
 Смотри также: p8740, p8741

---

**A08759 CAN: PDO COB-ID уже имеется**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Был присвоен уже имеющийся PDO COB-ID.

**Помощь:** Выбрать другой PDO COB-ID.

---

**A08800 PROFenergy режим энергосбережения активен**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Режим энергосбережения PROFenergy активен.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 Mode ID активного режима энергосбережения PROFenergy.  
 Смотри также: r5600

**Помощь:** Предупреждение исчезает автоматически при выходе из режима энергосбережения.  
 Указание:  
 После получения команды PROFenergy "End\_Pause" через PROFINET режим энергосбережения завершается.

---

**A08802 PROFenergy отключение питания инкрементального датчика невозможно**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой



<b>Причина:</b>	Инкрементальный датчик используется для управления по положению. Поэтому его напряжение питания не должно отключаться в режиме энергосбережения PROFInergy, т.к. иначе он потерял бы свое фактическое значение положения. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер датчика
<b>Помощь:</b>	Предупреждение исчезает автоматически при выходе из режима энергосбережения. Указание: После получения команды PROFInergy "End_Pause" через PROFINET режим энергосбережения завершается.

---

<b>A13000</b>	<b>Лицензии не достаточно</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	- Для приводного устройства используются опции с обязательным лицензированием и лицензии не достаточно. - При проверке имеющегося лицензирования возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 0: Имеющихся лицензий недостаточно. 1: Достаточная лицензия не была определена, так как карта памяти с необходимыми данными лицензирования была удалена при работе. 2: Достаточная лицензия не была определена, так как на карте памяти отсутствуют данные лицензирования. 3: Достаточная лицензия не была определена, так как имеется ошибка контрольных сумм в лицензионном ключе. 4: При проверке лицензирования возникла внутренняя ошибка.
<b>Помощь:</b>	В соответствии с кодом предупреждения = 0: Необходимо активировать дополнительные лицензии (p9920, p9921). В соответствии с кодом предупреждения = 1: Снова вставить подходящую к установке карту памяти в отключенном состоянии. В соответствии с кодом предупреждения = 2: Ввести и активировать лицензионный ключ (p9920, p9921). В соответствии с кодом предупреждения = 3: Сравнить введенный лицензионный ключ (p9920) с лицензионным ключом на Certificate of License. Заново ввести и активировать лицензионный ключ (p9920, p9921). В соответствии с кодом предупреждения = 4: - Выполнить POWER ON. - Обновить Firmware до более высокой версии. - Установить связь с Hotline.

---

<b>A13001</b>	<b>Ошибка контрольной суммы лицензии</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При проверке контрольной суммы лицензионного ключа была определена ошибка.
<b>Помощь:</b>	Сравнить введенный лицензионный ключ (p9920) с лицензионным ключом на Certificate of License. Заново ввести и активировать лицензионный ключ (p9920, p9921).

<b>F13009</b>	<b>Лицензирование приложение ОА не лицензировано</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Как минимум одно подлежащее лицензированию приложение ОА не лицензировано. Указание: Информацию по установленным приложениям ОА можно взять из r4955 и r4955.
<b>Помощь:</b>	- Ввести и активировать лицензионный ключ для подлежащих лицензированию приложений ОА (p9920, p9921). - При необходимости деактивировать не лицензированные приложения ОА (p4956). Смотри также: p9920, p9921
<b>F13010</b>	<b>Лицензирование функциональный модуль не лицензирован</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Как минимум один подлежащий лицензированию функциональный модуль не лицензирован. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): Бит x = 1: Соответствующий функциональный модуль не лицензирован. Указание: Связь между битовым номером и функциональным модулем см. в r0108 или r0108.
<b>Помощь:</b>	- Ввести и активировать лицензионный ключ для подлежащих лицензированию функциональных модулей (p9920, p9921). - При необходимости деактивировать не лицензированные функциональные модули (p0108, r0108). Смотри также: p9920, p9921
<b>F13100</b>	<b>Защита ноу-хау: ошибка защиты от копирования</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Защита ноу-хау с защитой от копирования для карты памяти активна. При проверке карты памяти возникла ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: карта памяти не вставлена. 2: вставлена недействительная карта памяти. 3: карта памяти используется в другом управляющем модуле. 12: вставлена недействительная карта памяти (неправильные данные OEM, p7769). 13: карта памяти используется в другом управляющем модуле (неправильные данные OEM, p7759). Смотри также: p7765
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 0: - Вставить подходящую карту памяти и выполнить POWER ON. По значению ошибки = 2, 3, 12, 13: - Связаться с уполномоченным OEM. - Деактивировать защиту от копирования (p7765) и квитировать ошибку (p3981). - Деактивировать защиту ноу-хау (p7766-p7768) и квитировать ошибку (p3981). Указание: Как правило, изменение защиты от копирования возможно только при деактивированной защите ноу-хау. КНР: Know-how protection (защита ноу-хау) Смотри также: p3981, p7765

---

<b>F13101</b>	<b>Защита ноу-хау: защита от копирования не может быть активирована</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При попытке активации защиты от копирования для карты памяти возникла ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: карта памяти не вставлена. Указание: КНР: Know-how protection (защита ноу-хау)
<b>Помощь:</b>	- Вставить карту памяти и выполнить POWER ON. - Повторить попытку активации защиты от копирования (p7765). Смотри также: p7765

---

<b>F13102</b>	<b>Защита ноу-хау: ошибка из-за несовместимости защищенных данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При проверке консистенции защищенных файлов была обнаружена ошибка. Поэтому выполнение проекта на карте памяти невозможно. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = номер объекта, хххх = причина ошибки хххх = 1: Файл имеет ошибку контрольной суммы. хххх = 2: Противоречивость файлов между собой. Указание: КНР: Know-how protection (защита ноу-хау)
<b>Помощь:</b>	- Заменить проект на карте памяти. - Восстановить заводские установки и выполнить новую загрузку.

---

<b>F30001</b>	<b>Силовая часть: ток перегрузки</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Силовая часть определила ток перегрузки. - Регулирование спараметрировано неправильно. - Короткое замыкание или замыкание на землю двигателя. - Режим U/f: время разгона установлено слишком маленьким. - Режим U/f: ном. ток двигателя значительно превышает ном. ток модуля двигателя. - Устройство питания: высокие разрядные токи и зарядные токи последствия при провале напряжение сети. - Устройство питания: высокие зарядные токи последствия при перегрузке двигателя и провале напряжения промежуточного контура. - Устройство питания: токи короткого замыкания при включении из-за отсутствия коммутирующего дросселя. - Силовые кабели подключены неправильно. - Превышена макс. допустимая длина силовых кабелей. - Неисправность силовой части. - Прерывание фазы сети. Дополнительные причины при параллельном переключателе (r0108.15 = 1): - Силовая часть отключилась с ошибкой замыкания на землю. - Регулирование контура тока установлено слишком медленным или слишком динамичным.

Значение ошибки (r0949, битовая интерпретация):

Бит 0: фаза U.

Бит 1: фаза V.

Бит 2: фаза W.

Бит 3: ток перегрузки в промежуточном контуре.

Указание:

Значение ошибки = 0 означает, что фаза с током перегрузки неизвестна (к примеру, на устройстве блочного формата).

**Помощь:**

- Проверить параметры двигателя, при необходимости выполнить ввод в эксплуатацию.
- Проверить тип соединения двигателя (звезда/треугольник).
- Режим U/f: увеличить рампу разгона.
- Режим U/f: проверить согласование ном. токов двигателя и модуля двигателя.
- Устройство питания: проверить качество сети.
- Устройство питания: уменьшить моторную нагрузку.
- Устройство питания: проверить правильность подключение сетевого фильтра и сетевого коммутирующего дросселя.
- Проверить соединения силовых кабелей.
- Проверить силовые кабели на предмет короткого замыкания или ошибок заземления.
- Проверить длину силовых кабелей.
- Заменить силовую часть.
- Проверить фазы сети.

Для параллельного переключателя (r0108.15 = 1) дополнительно действует:

- Проверить пороги контроля замыкания на землю (p0287).
- Проверить установку регулирования контурного тока (p7036, p7037).

---

**F30002      Силовая часть: напряжение промежуточного контура перенапряжение**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Силовая часть определила перенапряжение в промежуточном контуре.

- Двигатель рекуперрует слишком много энергии.
- Напряжение питающей сети устройств слишком высокое.
- При работе с модулем измерения напряжения (VSM) назначение фаз L1, L2, L3 на VSM отличается от назначения фаз на силовой части.
- Фаза сети прервана.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Напряжения промежуточного контура на момент сбрасывания [0.1 В].

**Помощь:**

- Увеличить время торможения.
  - Активировать регулятор напряжения промежуточного контура.
  - Использовать тормозной резистор или активный модуль питания.
  - Увеличить границу тока питания или использовать больший модуль (для активного модуля питания).
  - Проверить напряжение питающей сети устройств.
  - Проверить и исправить назначение фаз на VSM и на силовой части.
  - Проверить фазы сети.
  - Установить время сглаживания (p1130, p1136). Это рекомендуется прежде всего в режиме U/f, чтобы разгрузить регулятор напряжения промежуточного контура при коротком времени торможения задатчика интенсивности.
- Смотри также: p0210, p1240

---

**F30002      Силовая часть: напряжение промежуточного контура перенапряжение**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Силовая часть определила перенапряжение в промежуточном контуре. <ul style="list-style-type: none"> <li>- Двигатель рекуперировывает слишком много энергии.</li> <li>- Напряжение питающей сети устройств слишком высокое.</li> <li>- При работе с модулем измерения напряжения (VSM) назначение фаз L1, L2, L3 на VSM отличается от назначения фаз на силовой части.</li> <li>- Фаза сети прервана.</li> </ul> Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Напряжение промежуточного контура на момент сбрасывания [0.1 В].
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Увеличить время торможения.</li> <li>- Активировать регулятор напряжения промежуточного контура.</li> <li>- Использовать тормозной резистор или активный модуль питания.</li> <li>- Увеличить границу тока питания или использовать больший модуль (для активного модуля питания).</li> <li>- Проверить напряжение питающей сети устройств.</li> <li>- Проверить и исправить назначение фаз на VSM и на силовой части.</li> <li>- Проверить фазы сети.</li> </ul> Сммотри также: r0210, p1240

---

<b>F30003</b>	<b>Силовая часть: пониженное напряжение промежуточного контура</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Силовая часть определила пониженное напряжение в промежуточном контуре. <ul style="list-style-type: none"> <li>- Отказ питания.</li> <li>- Напряжение сети ниже допустимого значения.</li> <li>- Отказ или ошибка сетевого питания.</li> <li>- Прерывание фазы сети.</li> </ul> Указание: Порог контроля для пониженного напряжения в промежуточном контуре отображается в r0296
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить напряжение сети.</li> <li>- Проверить сетевое питание и при необходимости обработать сообщения об ошибках сетевого питания.</li> <li>- Проверить фазы сети.</li> <li>- Проверить установку напряжения питающей сети (r0210).</li> <li>- Устройства книжного формата: проверить установку r0278.</li> </ul> Указание: Сигнал готовности к работе питания r0863 должен быть соединен с соответствующими входами r0864 приводов. Сммотри также: r0210

---

<b>F30004</b>	<b>Силовая часть: перегрев радиатора инвертора</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Температура радиатора силовой части превысила допустимое предельное значение. <ul style="list-style-type: none"> <li>- недостаточная вентиляция, отказ вентилятора.</li> <li>- перегрузка.</li> <li>- слишком высокая внешняя температура.</li> <li>- слишком высокая частота импульсов.</li> </ul> Значение ошибки (r0949): Температура [1 бит = 0.01 °C].
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить, работает ли вентилятор.</li> <li>- проверить компоненты вентилятора.</li> <li>- проверить, находится ли внешняя температура в допустимом диапазоне.</li> <li>- проверить нагрузку двигателя.</li> <li>- уменьшить частоту импульсов, если она выше ном. частоты импульсов.</li> </ul>

Внимание:

Эта ошибка может быть квитирована только после выхода за нижнюю границу порога предупреждения для A05000.

Смотри также: p1800

---

**F30005      Силовая часть: перегрузка I2t**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Перегрузка силовой части (r0036 = 100 %).  
 - Допустимый ном. ток силовой части был превышен недопустимо долго.  
 - Допустимый нагрузочный цикл не был соблюден.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 I2t [100 % = 16384].

**Помощь:**  
 - Уменьшить длительную нагрузку.  
 - Согласовать нагрузочный цикл.  
 - Проверить ном. токи двигателя и силовой части.  
 - Увеличить p0294.  
 Смотри также: r0036, r0206, p0307

---

**F30005      Силовая часть: перегрузка I2t**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Перегрузка силовой части (r0036 = 100 %).  
 - Допустимый ном. ток силовой части был превышен недопустимо долго.  
 - Допустимый нагрузочный цикл не был соблюден.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 I2t [100 % = 16384].

**Помощь:**  
 - уменьшить длительную нагрузку.  
 - согласовать нагрузочный цикл.  
 - проверить ном. токи двигателя и силовой части.  
 Смотри также: r0036, r0206, p0307

---

**F30006      Силовая часть: тиристорная плата управления**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Тиристорная плата управления (TCB) модуля Basic Line сигнализирует ошибку.  
 - отсутствует сетевое напряжение.  
 - сетевой контактор не замкнут.  
 - сетевое напряжение слишком мало.  
 - сетевая частота вне допустимого диапазона (45 ... 66 Гц).  
 - короткое замыкание в промежуточном контуре.  
 - замыкание на землю в промежуточном контуре (на фазе подзарядки).  
 - питание тиристорной платы управления вне ном. диапазона (5 ... 18 В) и напряжение сети > 30 В.  
 - внутренняя ошибка тиристорной платы управления.

**Помощь:** Ошибки сохраняются в тиристорной плате управления и должны быть квитированы. Для этого отключить питание тиристорной платы управления минимум на 10 сек!  
 - проверить сетевое напряжение.

- проверить или настроить сетевой контактор.
- проверить время контроля и при необходимости увеличить (p0857).
- при необходимости учитывать другие сообщения силовой части.
- проверить промежуточный контур на предмет короткого замыкания или замыкания на землю.
- обработать диагностические LED для тиристорной платы управления.

<b>F30008</b>	<b>Силовая часть: ошибка стробовых импульсов, циклические данные</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Управляющий модуль обновил циклическую телеграмму заданного значения не точно в срок. Число последовательных ошибок стробовых импульсов превысило порог ошибки (p7789).
Помощь:	- Проверить соответствие конструкции электрошкафа и монтажа кабелей требованиям ЭМС. - При конфигурировании с приводным объектом VECTOR проверить, установлен ли p0117 = 6 на управляющем модуле. - Увеличить порог ошибки (p7789). Смотри также: p0117
<b>A30010 (F)</b>	<b>Силовая часть: ошибка стробовых импульсов, циклические данные</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ между устройством управления и соответствующей силовой частью. Циклические телеграммы заданного значения устройства управления принимались силовой частью в течение минимум одного такта не точно.
Помощь:	- Проверить соответствие конструкции электрошкафа и монтажа кабелей требованиям ЭМС.
Реакция при F:	Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>F30011</b>	<b>Силовая часть: выпадение фазы сети в силовой цепи</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	На силовой части пульсация напряжения промежуточного контура превышает допустимое предельное значение. Возможные причины: - Выпадение фазы сети. - Недопустимая асимметрия 3 фаз сети. - Срабатывание предохранителя фазы силовой цепи. - Выпадение фазы двигателя. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- Проверить предохранители силовой цепи. - Проверить, не искажает ли однофазный потребитель напряжения сети. - Проверить электропроводку к двигателю.

<b>F30012</b>	<b>Силовая часть: датчик температуры радиатор обрыв кабеля</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Соединение с датчиком температуры радиаторов в силовой части прервано. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): Бит 0: слот модулей (слот электроники) Бит 1: приточный воздух Бит 2: инвертор 1 Бит 3: инвертор 2 Бит 4: инвертор 3 Бит 5: инвертор 4 Бит 6: инвертор 5 Бит 7: инвертор 6 Бит 8: выпрямитель 1 Бит 9: выпрямитель 2
Помощь:	Связаться с изготовителем.
<b>F30013</b>	<b>Силовая часть: датчик температуры радиатор короткое замыкание</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Датчик температуры радиатора в силовой части замкнут накоротко. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): Бит 0: слот модулей (сменный блок электроники) Бит 1: приточный воздух Бит 2: инвертор 1 Бит 3: инвертор 2 Бит 4: инвертор 3 Бит 5: инвертор 4 Бит 6: инвертор 5 Бит 7: инвертор 6 Бит 8: выпрямитель 1 Бит 9: выпрямитель 2
Помощь:	Связаться с изготовителем.
<b>F30015 (N, A)</b>	<b>Силовая часть: выпадение фазы кабеля двигателя</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Было определено выпадение фазы в электропроводке к двигателю. Сообщение может быть выведено и в следующих случаях: - Двигатель подключен правильно, но привод опрокинут в управлении U/f. В этом случае из-за асимметрии токов возможно, что на одной фазе измерен ток в 0 А. - Двигатель подключен правильно, но управление по скорости не стабильно и из-за этого создается не постоянный момент вращения. Указание: У силовых частей формата "шасси" контроль выпадения фазы отсутствует.



<b>Помощь:</b>	- Проверить электропроводку к двигателю. - Если привод опрокинут в управлении U/f, то увеличить время разгона или торможения (p1120). - Проверить установки регулятора скорости.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**A30016 (N) Силовая часть: питание нагрузки отключено**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Напряжение промежуточного контура слишком низкое. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Напряжение промежуточного контура на момент срабатывания [0.1 В].
<b>Помощь:</b>	- Включить питание нагрузки. - При необходимости проверить подключение к сети.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

**F30017 Силовая часть: слишком частое срабатывание ограничения тока аппаратного обеспечения**

<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Слишком частое срабатывание ограничения тока аппаратного обеспечения в соответствующей фазе (см. A30031, A30032, A30033). Количество допустимых превышений зависит от вида и типа силовой части. Для питания действует: - регулирование спараметрировано неправильно. - нагрузка питания слишком велика. - модуль Voltage Sensing подключен неправильно. - коммутирующий дроссель отсутствует или неправильный тип. - силовая часть неисправна. Для модуля двигателя действует: - регулирование спараметрировано неправильно. - ошибка в двигателе или в кабелях силовой части. - силовые кабели превышают макс. допустимую длину. - нагрузка двигателя слишком велика. - силовая часть неисправна. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит 0: фаза U Бит 1: фаза V Бит 2: фаза W
<b>Помощь:</b>	Для питания действует: - Проверить установки регулятора, при необходимости сбросить и идентифицировать регулятор (p0340 = 2, p3410 = 5). - Снизить нагрузку, при необходимости увеличить емкость промежуточного контура или использовать больший блок питания. - Проверить соединение опционального модуля измерения напряжения. - Проверить соединение и технические данные коммутирующего дросселя.

- Проверить силовые кабели на предмет короткого замыкания или замыкания на землю.
  - Заменить силовую часть.
- Для модуля двигателя действует:
- Проверить параметры двигателя и при необходимости заново рассчитать параметры регулятора (p0340 = 3). Как альтернативу выполнить идентификацию данных двигателя (p1910 = 1, p1960 = 1).
  - Проверить тип соединения (звезда/треугольник) двигателя.
  - Проверить нагрузку двигателя.
  - Проверить соединения силовых кабелей.
  - Проверить силовые кабели на предмет короткого замыкания или замыкания на землю.
  - Проверить длину силовых кабелей.
  - Заменить силовую часть.

<b>F30020</b>	<b>Силовая часть: конфигурация не поддерживается</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, дополнительная информация: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Запрашивается конфигурация, не поддерживаемая силовой частью. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: хххх = причина ошибки, уууу = дополнительная информация (только для Siemens) хххх = 0: запрошен не поддерживаемый автономный режим. хххх = 1: запрошенное тактирование DRIVE-CLiQ недопустимо. хххх = 2: был обнаружен PM260 с PS-ASIC версии 2. Такая комбинация не поддерживается. хххх = 3: не удалось успешно завершить инициализацию. Возможно, до или при запуске управляющий модуль был отсоединен от силового модуля. хххх = 4: комбинация силовой части и управляющего модуля или адаптера управляющего модуля не поддерживается. хххх = 5: более высокая динамика регулятора тока не поддерживается.
<b>Помощь:</b>	По причине ошибки = 0: При необходимости отключить активный внутренний ограничитель напряжения (p1231). По причине ошибки = 1: Выполнить обновление микропрограммного обеспечения на управляющем модуле или изменить топологию DRIVE-CLiQ. По причине ошибки = 2: Заменить силовую часть на PM260 с PS-ASIC версии 3 (или выше). По причине ошибки = 3, 4: Вставить управляющий модуль или адаптер управляющего модуля (CUAxx) в подходящий силовой модуль и выполнить POWER ON для управляющего модуля или адаптера управляющего модуля. По причине ошибки = 5: - Использовать силовую часть книжного формата. - На двухдвигательном модуле оба регулятора привода должны иметь одно время выборки регулятора тока (p0115[0]). В ином случае более высокая динамика регулятора тока может быть активирована только на приводе с большим временем выборки. - При необходимости отключить более высокую динамику регулятора тока (p1810.11 = 0). После отключения заново рассчитать запаздывание вычислений и усиления регулятора (p0340 = 4). При необходимости оптимизировать регулятор скорости. Смотри также: p0115, p1231, p1810

<b>F30021</b>	<b>Силовая часть: замыкание на землю</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Силовая часть определила замыкание на землю. - Замыкание на землю в силовых кабелях. - Межвитковое замыкание или замыкание на землю на двигателе.

- Неисправность преобразователя тока.  
 Дополнительная причина для CU310/CUA31:  
 - Включение тормоза приводит к срабатыванию аппаратного контроля постоянного тока.  
 Дополнительная причина для параллельно включенных устройств (r0108.15 = 1):  
 - Регулирование контурного тока установлено слишком медленным или слишком динамичным.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 Величина амплитуды суммарного тока [20479 = r0209 x 1.4142].  
 Указание:  
 Ошибка замыкания на землю отображается у силовых частей и в r3113.5.

**Помощь:**

- проверить соединение силовых кабелей.  
 - проверить двигатель.  
 - проверить преобразователь тока.  
 Для CU310/CUA31 дополнительно действует:  
 - проверить кабели и контакты подключения тормоза (возможен обрыв кабеля).  
 Для параллельных переключателей (r0108.15 = 1) дополнительно действует:  
 - проверить пороги контроля замыкания на землю (p0287).  
 - проверить установку регулировки контурного тока (p7036, p7037).  
 Сммотри также: p0287

**F30022****Силовая часть: контроль U<sub>ce</sub>****Значение сообщения:**

причина ошибки: %1 дес.

**Объект привода:**

B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

POWER ON

**Причина:**

В силовой части сработал контроль напряжения коллектора-эмиттера (U<sub>ce</sub>) полупроводников.  
 Возможные причины:  
 - обрыв оптико-волоконного кабеля.  
 - отсутствует питание модуля управления IGBT.  
 - короткое замыкание на выходе силовой части.  
 - неисправный полупроводник в силовой части.  
 Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
 Бит 0: короткое замыкание в фазе U  
 Бит 1: короткое замыкание в фазе V  
 Бит 2: короткое замыкание в фазе W  
 Бит 3: неисправное разрешение излучателя  
 Бит 4: прерывание сигнала суммарной ошибки U<sub>ce</sub>  
 Сммотри также: r0949

**Помощь:**

- проверить и при необходимости заменить оптико-волоконный кабель.  
 - проверить питание модуля управления IGBT (24 В).  
 - проверить соединения силовых кабелей.  
 - выбрать и заменить неисправный полупроводник.

**F30024****Силовая часть: перегрев, температурная модель****Значение сообщения:**

-

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Разность температур между радиатором и чипом превысила допустимое предельное значение.  
 - Допустимый нагрузочный цикл не соблюден.  
 - Недостаточное вентилирование, выход из строя вентилятора.  
 - Перегрузка.  
 - Внешняя температура слишком высока.  
 - Частота импульсов слишком высока.  
 Сммотри также: r0037

- Помощь:**
- Согласовать нагрузочный цикл.
  - Проверить, работает ли вентилятор.
  - Проверить фильтрующие элементы.
  - Проверить, в допустимом ли диапазоне находится температура окружающей среды.
  - Проверить нагрузку двигателя.
  - Уменьшить частоту модуляции, если она выше номинальной.
  - Если активно торможение на постоянном токе: уменьшить тормозной ток (p1232).

---

**F30024      Силовая часть: перегрев, температурная модель**

- Значение сообщения:** -
- Объект привода:** V\_INF
- Реакции:** ВЫКЛ2
- Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ
- Причина:** Разность температур между радиатором и чипом превысила допустимое предельное значение.
- Допустимый нагрузочный цикл не соблюден.
  - Недостаточное вентилирование, выход из строя вентилятора.
  - Перегрузка.
  - Внешняя температура слишком высока.
  - Частота импульсов слишком высока.
- Смотри также: r0037

- Помощь:**
- согласовать нагрузочный цикл.
  - проверить, работает ли вентилятор.
  - проверить фильтрующие элементы.
  - проверить, находится ли температура окружающей среды в допустимом диапазоне.
  - проверить нагрузку двигателя.
  - уменьшить частоту импульсов, если она выше номинальной частоты импульсов.

---

**F30025      Силовая часть: перегрев чипа**

- Значение сообщения:** %1
- Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G
- Реакции:** ВЫКЛ2
- Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ
- Причина:** Температура чипа полупроводников превысила допустимое предельное значение.
- Допустимый нагрузочный цикл не был выдержан.
  - Недостаточная вентиляция, отказ вентилятора.
  - Перегрузка.
  - Слишком высокая внешняя температура.
  - Слишком высокая частота импульсов.
- Значение ошибки (r0949):  
Разница температур между теплообменником и чипом [1 бит = 0.01 °C].

- Помощь:**
- согласовать нагрузочный цикл.
  - проверить, работает ли вентилятор.
  - проверить элементы вентилятора.
  - проверить, находится ли внешняя температура в допустимом диапазоне.
  - проверить нагрузку двигателя.
  - уменьшить частоту импульсов, если она выше ном. частоты импульсов.
- Внимание:  
эта ошибка может быть квитирована только после выхода за нижнюю границу порога предупреждения для предупреждения A05001.
- Смотри также: r0037

<b>F30027</b>	<b>Силовая часть: контроль времени подзарядки промежуточного контура</b>
<b>Значение сообщения:</b>	разрешения: %1, состояние: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Подзарядка промежуточного контура не удалась за ожидаемое время.</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>1) Напряжение сети отсутствует.</li> <li>2) Сетевой контактор/выключатель не замкнут.</li> <li>3) Слишком низкое напряжение сети.</li> <li>4) Напряжение сети установлено неправильно (p0210).</li> <li>5) Перегрев резисторов, так как было осуществлено слишком много подзарядок на единицу времени.</li> <li>6) Перегрев резисторов, так как емкость промежуточного контура слишком велика.</li> <li>7) Перегрев резисторов, так как при отсутствии готовности к работе (r0863.0) устройства питания из промежуточного контура была забрана мощность.</li> <li>8) Перегрев резисторов, так как во время быстрой разрядки промежуточного контура модулем торможения сетевой контактор был закрыт.</li> <li>9) Замыкание на землю или короткое замыкание в промежуточном контуре.</li> <li>10) Возможно, неисправность включения (только устройства формата "шасси").</li> <li>11) Устройство питания неисправно и/или срабатывание защиты в модулях двигателей (только устройства книжного формата).</li> </ol> <p>Значение ошибки (r0949, двоич. интерпретация):  уууухххх шестн.:  уууу = состояние силовой части</p> <ol style="list-style-type: none"> <li>0: состояние ошибки (ожидание ВЫКЛ и квитирование ошибки).</li> <li>1: блокировка повторного включения (ожидание ВЫКЛ).</li> <li>2: обнаружено перенапряжение -&gt; переход в состояние ошибки.</li> <li>3: обнаружено мин. напряжение -&gt; переход в состояние ошибки.</li> <li>4: ожидание размыкания шунтирующего контактора -&gt; переход в состояние ошибки.</li> <li>5: ожидание размыкания шунтирующего контактора -&gt; переход в состояние блокировки повторного включения.</li> <li>6: ввод в эксплуатацию.</li> <li>7: готовность к подзарядке.</li> <li>8: подзарядка запускается, напряжение промежуточного контура ниже мин. напряжения включения.</li> <li>9: выполняется подзарядка, напряжение промежуточного контура, завершение подзарядки еще не определено.</li> <li>10: ожидание истечения времени дребезга контакта главного контактора после завершения подзарядки.</li> <li>11: подзарядка завершена, готовность к разрешению импульсов.</li> <li>12: обнаружено срабатывание клеммы STO на силовой части.</li> </ol> <p>хххх = отсутствующие внутренние разрешения силовой части (инвертированное отображение в битовой кодировке, FFFF шестн. -&gt; имеются все внутренние разрешения)</p> <p>Бит 0: электропитание схемы управления IGBT отключено.  Бит 1: определено замыкание на землю.  Бит 2: воздействие пикового тока.  Бит 3: превышение I2t.  Бит 4: температурная модель, вычислен перегрев.  Бит 5: (радиатор, модуль управления силовой части) измерен перегрев.  Бит 6: зарезервировано.  Бит 7: определено перенапряжение.  Бит 8: силовая часть завершила подзарядку, готовность для разрешения импульсов.  Бит 9: нет клеммы STO.  Бит 10: определен ток перегрузки.  Бит 11: активно короткое замыкание якоря.  Бит 12: активна ошибка DRIVE-CLiQ.  Бит 13: определена ошибка Usc, транзистор снижает степень насыщения из-за тока перегрузки/короткого замыкания  Бит 14: определено мин. напряжение.  Смотри также: p0210</p>

<b>Помощь:</b>	<p>Общая информация.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить напряжение сети во входных клеммах.</li> <li>- Проверить установку напряжения сети (r0210).</li> <li>- Для устройств "книжного" формата</li> <li>- Ожидать (ок. 8 мин.) охлаждения резисторов. При этом устройство питания должно быть отсоединено от сети.</li> </ul> <p>По 5):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Соблюдать допустимую периодичность подзарядки (см. соответствующий Справочник по оборудованию).</li> </ul> <p>По 6):</p> <p>Проверить общую мощность промежуточного контура и при необходимости уменьшить в соответствии с максимально допустимым уровнем (см. соответствующий Справочник по оборудованию).</p> <p>По 7):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Подключить сообщение о готовности к работе устройства питания (r0863.0) в логику разрешения приводов, подключенных к этому промежуточному контуру.</li> </ul> <p>По 8):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить подключение внешнего сетевого контактора. Во время быстрой разрядки промежуточного контура сетевой контактор должен быть открыт.</li> </ul> <p>По 9):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить промежуточный контур на замыкание на землю и на короткое замыкание.</li> </ul> <p>По 11):</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить напряжение промежуточного контура устройство питания (r0070) и модуля двигателя (r0070).</li> </ul> <p>Если производимое устройством питания (или внешним устройством) напряжение промежуточного контура не отображается на модулях двигателей (r0070), то произошло срабатывание защиты в модуле двигателя. См. также: r0210</p>
----------------	---

---

<b>A30031</b>	<b>Силовая часть: ограничение тока аппаратного обеспечения в фазе U</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Сработало ограничение тока фазы U аппаратного обеспечения. Посылка импульсов в этой фазе блокируется на один период импульсов.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Регулирование спараметрировано неправильно.</li> <li>- Ошибка в двигателе или в силовых кабелях.</li> <li>- Силовые кабели превышают макс. допустимую длину.</li> <li>- Слишком высокая нагрузка двигателя.</li> <li>- Силовая часть неисправна.</li> </ul> <p>Примечание.</p> <p>Если в блоке питания аппаратное ограничение тока срабатывает в фазе U, V или W, то всегда будет появляться предупреждение A30031.</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить параметры двигателя и при необходимости заново рассчитать параметры регулирования (p0340 = 3). В качестве альтернативы выполнить идентификацию данных двигателя (p1910 = 1, p1960 = 1).</li> <li>- Проверить тип соединения двигателя (звезда/треугольник).</li> <li>- Проверить нагрузку двигателя.</li> <li>- Проверить подключение силовых кабелей.</li> <li>- Проверить силовые кабели на предмет короткого замыкания или замыкания на землю.</li> <li>- Проверить длину силовых кабелей.</li> </ul>

---

<b>A30032</b>	<b>Силовая часть: ограничение тока аппаратного обеспечения в фазе V</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Сработало ограничение тока фазы V аппаратного обеспечения. Посылка импульсов в этой фазе блокируется на один период импульсов.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Регулирование спараметрировано неправильно.</li> </ul>

- Ошибка в двигателе или в силовых кабелях.
- Силовые кабели превышают макс. допустимую длину.
- Слишком высокая нагрузка двигателя.
- Силовая часть неисправна.

Примечание.

Если в блоке питания аппаратное ограничение тока срабатывает в фазе U, V или W, то всегда будет появляться предупреждение A30031.

**Помощь:**

- Проверить параметры двигателя и при необходимости заново рассчитать параметры регулирования (p0340 = 3). В качестве альтернативы выполнить идентификацию данных двигателя (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Проверить тип соединения двигателя (звезда/треугольник).
  - Проверить нагрузку двигателя.
  - Проверить подключение силовых кабелей.
  - Проверить силовые кабели на предмет короткого замыкания или замыкания на землю.
  - Проверить длину силовых кабелей.

**A30033****Силовая часть: ограничение тока аппаратного обеспечения в фазе W**

**Значение сообщения:**

-

**Объект привода:**

B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

Сработало ограничение тока фазы W аппаратного обеспечения. Посылка импульсов в этой фазе блокируется на один период импульсов.

- Регулирование спараметрировано неправильно.
- Ошибка в двигателе или в силовых кабелях.
- Силовые кабели превышают макс. допустимую длину.
- Слишком высокая нагрузка двигателя.
- Силовая часть неисправна.

Примечание.

Если в блоке питания аппаратное ограничение тока срабатывает в фазе U, V или W, то всегда будет появляться предупреждение A30031.

**Помощь:**

- Проверить данные двигателя и при необходимости заново рассчитать параметры регулирования (p0340 = 3). В качестве альтернативы выполнить идентификацию данных двигателя (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Проверить тип соединения двигателя (звезда/треугольник).
- Проверить нагрузку двигателя.
- Проверить подключение силовых кабелей.
- Проверить силовые кабели на предмет короткого замыкания или замыкания на землю.
- Проверить длину силовых кабелей.

**A30034****Силовая часть: перегрев внутреннего пространства**

**Значение сообщения:**

%1

**Объект привода:**

B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:**

никакой

**Квиттирование:**

никакой

**Причина:**

Порог предупреждения для перегрева внутреннего пространства был достигнут.

При дальнейшем увеличении температуры внутреннего пространства может быть запущена ошибка F30036.

- Возможно слишком высокая температура окружающей среды.
- Недостаточная вентиляция, отказ вентилятора.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- Проверить температуру окружающей среды.
- Проверить вентилятор для внутреннего пространства.

<b>F30035</b>	<b>Силовая часть: превышение температуры приточного воздуха</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Приточный воздух в силовой части превысил допустимое предельное значение температуры. Для силовых частей с воздушным охлаждением граница температуры составляет 55 °С. - слишком высокая внешняя температура. - недостаточная вентиляция, отказ вентилятора Значение ошибки (r0949, десятичная интерпретация): температура [0.01 °С].
<b>Помощь:</b>	- проверить, работает ли вентилятор. - проверить компоненты вентилятора. - проверить, находится ли внешняя температура в допустимом диапазоне. Внимание: эта ошибка может быть квитирована только после выхода за нижнюю границу порога предупреждения для предупреждения A05002.
<b>F30036</b>	<b>Силовая часть: перегрев внутреннего пространства</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Температура внутри преобразователя превысила допустимое предельное значение температуры. - Недостаточная вентиляция, отказ вентилятора. - Перегрузка. - Слишком высокая температура окружающей среды. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- Проверить, вращается ли вентилятор. - Проверить фильтрующие элементы. - Проверить, находится ли температура окружающей среды в допустимом диапазоне. Внимание: Эта ошибка может быть квитирована только после выхода за нижнюю границу допустимого предельного значения температуры за вычетом 5 К.
<b>F30037</b>	<b>Силовая часть: перегрев выпрямителя</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Температура в выпрямителе силовой части превысила допустимое предельное значение температуры. - недостаточная вентиляция, отказ вентилятора. - перегрузка. - слишком высокая внешняя температура. - выпадение фазы сети Значение ошибки (r0949, десятичная интерпретация): температура [0.01 °С].
<b>Помощь:</b>	- проверить, работает ли вентилятор. - проверить компоненты вентилятора. - проверить, находится ли внешняя температура в допустимом диапазоне. - проверить нагрузку двигателя.



-проверить фазы сети.

Внимание:

эта ошибка может быть квиттирована только после выхода за нижнюю границу порога предупреждения для предупреждения A05004.

---

**A30038      Силовая часть: контроль вентилятора конденсатора**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** V\_INF  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Вентилятор конденсатора подает сигнал ошибки.  
**Помощь:** Заменить вентилятор конденсатора в силовой части.

---

**F30039      Силовая часть: отказ вентилятора конденсатора**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** V\_INF  
**Реакции:** ВЫКЛ1  
**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Отказ вентилятора конденсатора.  
**Помощь:** Заменить вентилятор конденсатора в силовой части.

---

**F30040      Силовая часть: пониженное напряжение 24 В**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2  
**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:** Отказ электропитания 24 В для силовой части.  
- Напряжение ниже порога мин. напряжения дольше 3 мсек.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Напряжение 24 В [0.1 В].  
**Помощь:**  
- Проверить источник питания силовой части.  
- Выполнить POWER ON для компонента (выключить/включить).

---

**A30041 (F)      Силовая часть: пониженное напряжение 24 В предупреждение**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Напряжение источника питания силовой части упало ниже нижнего порога.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Напряжение 24 В [0.1 В].  
**Помощь:**  
- Проверить источник питания силовой части.  
- Выполнить POWER ON для компонента (выключить/включить).  
**Реакция при F:** Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
**Квиттирование при F:** СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>A30041 (F)</b>	<b>Силовая часть: пониженное напряжение 24 В предупреждение</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Напряжение источника питания силовой части упало ниже нижнего порога. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- Проверить источник питания силовой части. - Выполнить POWER ON для компонента (выключить/включить).
Реакция при F:	Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>A30042</b>	<b>Силовая часть: срок эксплуатации вентилятора достигнут или превышен</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Макс. срок эксплуатации вентилятора в силовой части устанавливается в p0252. Это сообщение индицирует следующее: Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: макс. срок эксплуатации вентилятора достигается за 500 часов. 1: макс. срок эксплуатации вентилятора превышен.
Помощь:	Заменить вентилятор в силовой части и сбросить счетчик часов эксплуатации на 0 (p0251 = 0). Смотри также: p0251, p0252
<b>F30043</b>	<b>Силовая часть: перенапряжение 24 В</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Напряжение источника питания силовой части превысило верхний порог. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Напряжение 24 В [0.1 В].
Помощь:	Проверить источник питания силовой части.
<b>A30044 (F)</b>	<b>Силовая часть: перенапряжение 24 В предупреждение</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Напряжение источника питания силовой части превысило верхний порог. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Напряжение 24 В [0.1 В].
Помощь:	Проверить источник питания силовой части.

Реакция при F: Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

**A30044 (F) Силовая часть: перенапряжение 24 В предупреждение**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** В\_INF  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Напряжение источника питания силовой части превысило верхний порог.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
**Помощь:** Проверить источник питания силовой части.  
Реакция при F: Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

**F30045 Силовая часть: пониженное напряжение питания**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** В\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:** Ошибка электропитания в силовой части.  
- Контроль напряжения сигнализирует ошибку пониженного напряжения на модуле.  
Для CU31x действует:  
- Контроль напряжения на плате DAC сигнализирует ошибку пониженного напряжения на модуле.  
**Помощь:**  
- Проверить источник питания силовой части.  
- Выполнить POWER ON для компонента (выключить/включить).  
- При необходимости заменить модуль.

---

**A30046 (F) Силовая часть: предупреждение пониженного напряжения**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Перед последним повторным пуском возникла проблема на источнике питания для силовой части.  
- Контроль напряжения в FPGA PSA сигнализирует ошибку мин. напряжения на модуле.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Значение регистра ошибок напряжения.  
**Помощь:**  
- Проверить питание постоянным напряжением 24 В силовой части.  
- Выполнить POWER ON для компонента (выключить/включить).  
- При необходимости заменить модуль.  
Реакция при F: Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>A30046 (F)</b>	<b>Силовая часть: предупреждение пониженного напряжения</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Перед последним повторным пуском возникла проблема на источнике питания для силовой части. - Контроль напряжения в FPGA PSA сигнализирует ошибку мин. напряжения на модуле. Значение предупреждения только для внутреннего анализа.
Помощь:	- Проверить питание постоянным напряжением 24 В силовой части. - Выполнить POWER ON для компонента (выключить/включить). - При необходимости заменить модуль.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>F30047</b>	<b>Система охлаждения: объемный проток СОЖ слишком мал</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Объемный проток системы охлаждения ниже порога ошибки
Помощь:	- Проверить квиттирующие сигналы и параметрирование (p0260 ... p0267). - Проверить подачу охлаждающего вещества.
<b>A30048</b>	<b>Силовая часть: внешний вентилятор неисправен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Квиттирование внешнего вентилятора сигнализирует ошибку. - Вентилятор неисправен, заблокирован. - Ошибка квиттирования.
Помощь:	- Проверить и при необходимости заменить внешний вентилятор. - При использовании принудительного вентилятора с квиттированием проверить его электропроводку (X12.2 или X13.2). Указание: При использовании принудительного вентилятора без квиттирования проверить и при необходимости наладить электропроводку клеммы квиттирования на силовой части с корпусом (X12.1/2 или X13.1/2).
<b>A30049</b>	<b>Силовая часть: внутренний вентилятор неисправен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Отказ внутреннего вентилятора.
Помощь:	Проверить и при необходимости заменить внутренний вентилятор.

---

<b>F30050</b>	<b>Силовая часть: перенапряжение питания 24 В</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Контроль напряжения сигнализирует ошибку перенапряжения на модуле.
Помощь:	- Проверить источник питания 24 В. - При необходимости заменить модуль.

---

<b>F30052</b>	<b>Ошибочные данные EEPROM</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Неправильные данные EEPROM модуля силовой части. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0, 2, 3, 4: Загруженные из модуля силовой части данные EEPROM являются ошибочными. 1: Данные EEPROM несовместимы с микропрограммным обеспечением приложения силовой части. Другие значения: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	По значению ошибки = 0, 2, 3, 4: Замена модуля силовой части или обновление данных EEPROM. По значению ошибки = 1: Для CU31x и CUA31 действует: Обновление микропрограммного обеспечения \SIEMENS\INAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

---

<b>F30053</b>	<b>FPGA ошибка данных</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Неправильные данные FPGA силовой части.
Помощь:	Замена силовой части или обновление данных FPGA.

---

<b>A30054 (F)</b>	<b>Силовая часть: пониженное напряжение при отпуске тормоза</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При отпуске тормоза определяется, что напряжение питания ниже, чем 24 В - 10 % = 21.6 В. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Неправильное напряжение питания [0.1 В]. Пример: Значение предупреждения = 195 --> напряжение = 19.5 В
Помощь:	Проверить стабильность и значение напряжения 24 В.

Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

<b>F30055</b>	<b>Силовая часть: ток перегрузки тормозного прерывателя</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Ток перегрузки в тормозном прерывателе.
Помощь:	- Проверить тормозной резистор на предмет короткого замыкания. - В случае внешнего тормозного резистора проверить, не слишком ли низкое его сопротивление. Указание: Тормозной прерыватель после квиттирования ошибки снова разрешается только при разрешении импульсов.
<b>A30057</b>	<b>Силовая часть: асимметрия сети</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В напряжении промежуточного контура были обнаружены частоты, которые могут быть вызваны асимметрией сети и выпадением фазы сети. Возможно, речь идет и о выпадении фазы двигателя. Если предупреждение остается более 5 минут, то выводится ошибка F30011. Точный срок зависит от типа силовой части и соответствующих частот. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- Проверить подключение фаз сети. - Проверить подключение электропроводки к двигателю. При отсутствии выпадения фазы сети или двигателя, речь идет об асимметрии сети. - Снизить мощность, чтобы не допустить ошибки F30011.
<b>F30059</b>	<b>Силовая часть: внутренний вентилятор неисправен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Отказ внутреннего вентилятора силовой части, возможно вентилятор неисправен.
Помощь:	Проверить и при необходимости заменить внутренний вентилятор.
<b>F30060 (A)</b>	<b>Контактор подзарядки, контроль состояния</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1 дес.
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Сигнал обратной связи для контактора подзарядки (ALM, SLM, BLM Diode) или сетевого контактора (тиристор BLM) подключен и контроль активирован. После включения/выключения контактора в течение установленного в r0255[0] времени контроля не поступило правильного квиттирования.

Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):

Бит 0: установленное в r0255[0] время было превышено при включении/выключении контактора.

Бит 1: контактор подзарядки был разомкнут при подзарядке или в режиме питания (тиристор BLM).

Бит 2: контактор подзарядки был включен в состоянии ВЫКЛ или в режиме питания.

**Помощь:**

- Проверить установку времени контроля (r0255[0]).
- Проверить проводку контактора и схему управления.
- Заменить контактор.

Реакция при А: никакой

Квиттирование при А: никакой

### **F30061 (A) Шунтирующий контактор, контроль состояния**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 дес.

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Подключен сигнал обратной связи для шунтирующего контактора и контроль активирован. После включения/выключения контактора в течение установленного в r0255[1] времени контроля не поступило правильного квитирования.

Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):

Бит 0: установленное в r0255[1] время было превышено при включении/выключении контактора.

Бит 1: шунтирующий контактор был разомкнут при работе.

Бит 2: шунтирующий контактор был включен в состоянии ВЫКЛ или при подзарядке.

**Помощь:**

- Проверить установку времени контроля (r0255[1]).
- Проверить проводку контактора и схему управления.
- Заменить контактор.

Реакция при А: никакой

Квиттирование при А: никакой

### **F30070 Запрошенный цикл не поддерживается модулем силовой части.**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Запрашивается цикл, не поддерживаемый модулем силовой части.

Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):

0: цикл управления током не поддерживается.

1: цикл DRIVE-CLiQ не поддерживается.

2: внутренняя проблема синхронизации (слишком маленький интервал между моментами времени RX и TX)

3: внутренняя проблема синхронизации (момент времени TX слишком рано)

**Помощь:** Модуль силовой части поддерживает только следующие циклы:

62.5 мкс, 125 мкс, 250 мкс и 500 мкс

По значению ошибки = 0:

Установка разрешенного цикла управления током.

По значению ошибки = 1:

Установка разрешенного цикла DRIVE-CLiQ.

По значению ошибки = 2/3:

Консультация с изготовителем (возможно несовместимая версия микропрограммного обеспечения)

<b>F30071</b>	<b>Новых фактических значений от модуля силовой части не получено</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ
Причина:	Произошел отказ большего числа телеграмм фактического значения от модуля силовой части, чем допустимо.
Помощь:	Проверить интерфейс (юстировка и арретирование) к модулю силовой части.
<b>F30072</b>	<b>Передача заданных значений на модуль силовой части более невозможна</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ
Причина:	Для CU31x и CUA31 действует: Нельзя передать более одной телеграммы заданного значения на модуль силовой части.
Помощь:	Для CU31x и CUA31 действует: Проверить интерфейс (юстировка и фиксация) к модулю силовой части.
<b>A30073 (N)</b>	<b>Подготовка факт./заданного значения более не синхронная</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Коммуникация с модулем силовой части более не синхронна с циклом регулирования тока.
Помощь:	Ожидать восстановления синхронизации.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>F30074 (A)</b>	<b>Ошибка коммуникации между управляющим модулем и силовым модулем.</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ
Причина:	Коммуникация между управляющим модулем (CU) и силовым модулем (PM) через интерфейс более невозможна. Возможно, что CU извлечен или вставлен неправильно. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): 0 шестн.: Управляющий модуль был извлечен при работе из силового модуля. 1 шестн.: Управляющий модуль был извлечен при работе из силового модуля, хотя разрешены безопасные контроли движения без датчика. Это не поддерживается. После повторного подключения управляющего модуля при текущей работе коммуникация с силовым модулем более невозможна. 20A шестн.: Управляющий модуль был вставлен в силовой модуль с другим кодом. 20B шестн.: Управляющий модуль был вставлен в силовой модуль, который хотя и имеет тот же код, но иной серийный номер.



	601 шестн.: Управляющий модуль был вставлен в силовой модуль, класс мощности которого (устройство формата "шасси") не поддерживается.
<b>Помощь:</b>	Снова вставить управляющий модуль (CU) или адаптер управляющего модуля (CUAxx) в оригинальный силовой модуль и продолжить работу. При необходимости выполнить POWER ON для CU или CUA.
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F30080</b>	<b>Силовая часть: слишком быстрый подъем тока</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Силовая часть обнаружила слишком быстрое нарастание в диапазоне тока перегрузки. - Регулятор спараметрирован неправильно. - Короткое замыкание или замыкание на землю двигателя. - Режим U/f: время разгона установлено слишком маленьким. - Режим U/f: ном. ток двигателя значительно превышает ном. ток силовой части. - Устройство питания: высокие разрядные и зарядные токи последствия при провале напряжения сети. - Устройство питания: высокие зарядные токи последствия при двигательной перегрузке и провале напряжения промежуточного контура. - Устройство питания: токи короткого замыкания из-за отсутствия коммутирующего дросселя. - Силовые кабели подключены неправильно. - Превышение макс. допустимой длины силовых кабелей. - Силовая часть неисправна. Дополнительные причины для параллельного переключателя (r0108.15 = 1): - Одна силовая часть отключилась с ошибкой замыкания на землю. - Регулирование уравнивающего тока установлено слишком медленным или слишком динамичным. Значение ошибки (r0949, битовая интерпретация): Бит 0: фаза U. Бит 1: фаза V. Бит 2: фаза W.
<b>Помощь:</b>	- Проверить параметры двигателя, при необходимости выполнить ввод в эксплуатацию. - Проверить тип соединения (звезда/треугольник) двигателя. - Режим U/f: увеличить рампу разгона. - Режим U/f: проверить согласование ном. токов двигателя и силовой части. - Устройство питания: проверить качество сети. - Устройство питания: уменьшить двигательную нагрузку. - Устройство питания: правильное подключение сетевого коммутирующего дросселя. - Проверить соединения силовых кабелей. - Проверить силовые кабели на предмет короткого замыкания или замыкания на землю. - Проверить длину силовых кабелей. - Заменить силовую часть. Для параллельного переключателя (r0108.15 = 1) дополнительно действует: - Проверить пороги замыкания на землю (p0287). - Проверить установку регулирования уравнивающего тока (p7036, p7037).

---

<b>F30081</b>	<b>Силовая часть: слишком частые операции по переключению</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Силовая часть выполнила слишком много манипуляций по переключению для ограничения тока. - Регулятор спараметрирован неправильно. - Короткое замыкание или замыкание на землю двигателя.

- Режим U/f: время разгона установлено слишком маленьким.
  - Режим U/f: ном. ток двигателя значительно превышает ном. ток силовой части.
  - Устройство питания: высокие разрядные и зарядные токи последствия при провале напряжения сети.
  - Устройство питания: высокие зарядные токи последствия при двигательной перегрузке и провале напряжения промежуточного контура.
  - Устройство питания: токи короткого замыкания из-за отсутствия коммутирующего дросселя.
  - Силовые кабели подключены неправильно.
  - Превышение макс. допустимой длины силовых кабелей.
  - Силовая часть неисправна.
- Дополнительные причины для параллельного переключателя (r0108.15 = 1):
- Одна силовая часть отключилась с ошибкой замыкания на землю.
  - Регулирование уравнильного тока установлено слишком медленным или слишком динамичным.
- Значение ошибки (r0949, битовая интерпретация):
- Бит 0: фаза U.  
 Бит 1: фаза V.  
 Бит 2: фаза W.

- Помощь:**
- Проверить параметры двигателя, при необходимости выполнить ввод в эксплуатацию.
  - Проверить тип соединения (звезда/треугольник) двигателя.
  - Режим U/f: увеличить рампу разгона.
  - Режим U/f: проверить согласование ном. токов двигателя и силовой части.
  - Устройство питания: проверить качество сети.
  - Устройство питания: уменьшить двигательную нагрузку.
  - Устройство питания: правильное подключение сетевого коммутирующего дросселя.
  - Проверить соединения силовых кабелей.
  - Проверить силовые кабели на предмет короткого замыкания или замыкания на землю.
  - Проверить длину силовых кабелей.
  - Заменить силовую часть.
- Для параллельного переключателя (r0108.15 = 1) дополнительно действует:
- Проверить пороги замыкания на землю (p0287).
  - Проверить установку регулирования уравнильного тока (p7036, p7037).

---

**F30105 PU: ошибка регистрации фактического значения**

- Значение сообщения:** -
- Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G
- Реакции:** ВЫКЛ2
- Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ
- Причина:** На адаптере Power Stack (PSA) был определен мин. один неисправный канал фактического значения. Неисправные каналы фактического значения индицируются в следующем диагностическом параметре.
- Помощь:** Обработать диагностические параметры.  
 В случае неисправного канала фактического значения проверить и при необходимости заменить компоненты.

---

**F30314 Силовая часть: питание 24 В через PM перегружено**

- Значение сообщения:** -
- Объект привода:** VECTOR\_G
- Реакции:** ВЫКЛ2
- Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
- Причина:** Питание 24 В через силовой модуль (PM) перегружено.  
 Внешнее питание 24 В через X124 на управляющем модуле не подключено.
- Помощь:** Подключить внешнее питание 24 В через X124 на управляющем модуле.

---

<b>A30315 (F)</b>	<b>Силовая часть: питание 24 В через РМ перегружено</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Питание 24 В через силовой модуль (РМ) перегружено. Внешнее питание 24 В через X124 на управляющем модуле не подключено.
Помощь:	Подключить внешнее питание 24 В через X124 на управляющем модуле.
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

<b>A30502</b>	<b>Силовая часть: перенапряжение промежуточного контура</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Силовая часть при запрете импульсов обнаружила перенапряжение в промежуточном контуре. - Слишком высокое напряжение питающей сети устройств. - Неверный выбор параметров сетевого дросселя. Значение предупреждения (r0949, дес. интерпретация): Напряжение промежуточного контура [1 бит = 100 мВ]. Смотри также: r0070
Помощь:	- Проверить напряжение питающей сети устройств (p0210). - Проверить расчет параметров сглаживающего дросселя. Смотри также: p0210

---

<b>F30600</b>	<b>SI MM: запущен STOP A</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на модуле двигателя (MM) обнаружила ошибку и запустила STOP A (запрет импульсов через цепь отключения Safety модуля двигателя). - Принудительная динамизация цепи отключения Safety модуля двигателя не удалась. - Вторичная реакция на ошибку F30611 (неисправность в канале контроля). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: требование останова с управляющего модуля. 1005: импульсы запрещены, хотя STO не выбран и нет внутреннего STOP A. 1010: импульсы разрешены, хотя выбран STO и имеет место внутренний STOP A. 1020: внутренняя программная ошибка в функции "Внутренний ограничитель напряжения". Функция "Внутренний ограничитель напряжения" отменяется. Запускается не квиттируемый STOP A. 9999: вторичная реакция на ошибку F30611.
Помощь:	- Включить и снова выключить безопасно отключенный момент. - Заменить соответствующий модуль двигателя. По значению ошибки = 1020: - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - Обновить ПО модуля двигателя. - Заменить модуль двигателя. По значению ошибки = 9999: - Осуществить диагностику при наличии ошибки F30611.

Указание:

CU: управляющий модуль

MM: модуль двигателя

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

<b>F30611</b>	<b>SI MM: неисправность в канале контроля</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на модуле двигателя (MM) обнаружила ошибку при перекрестном сравнении данных между управляющим модулем (CU) и MM и инициировала STOP F. Как следствие этой ошибки по истечении спараметрированного времени перехода (p9858) выводится ошибка F30600 (SI MM: инициирован STOP A).</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):</p> <p>0: требование останова с управляющего модуля.</p> <p>1 ... 999: номер перекрестно сравненных данных, вызвавших эту ошибку. Этот номер отображается и в r9895.</p> <p>1: SI такт контроля (r9780, r9880).</p> <p>2: SI разрешение безопасных функций (p9601, p9801). Перекрестному сравнению подвергаются только поддерживаемые биты.</p> <p>3: SI SGE-переключение – время устойчивости (p9650, p9850).</p> <p>4: SI время перехода STOP F на STOP A (p9658, p9858).</p> <p>5: SI разрешение безопасного управления торможением (p9602, p9802).</p> <p>6: SI Motion – разрешение безопасных функций (p9501, внутреннее значение).</p> <p>7: SI время задержки гашения импульсов при Safe Stop 1 (p9652, p9852).</p> <p>8: SI PROFIsafe-адрес (p9610, p9810).</p> <p>9: SI время устранения дребезга для STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).</p> <p>10: SI время задержки для гашения импульсов при ESR (p9697, p9897).</p> <p>11: SI безопасный адаптер тормоза, режим, соединение BICO (p9621, p9821).</p> <p>12: SI безопасный адаптер тормоза, реле, время включения (p9622[0], p9822[0]).</p> <p>13: SI безопасный адаптер тормоза, реле, время выключения (p9622[1], p9822[1]).</p> <p>14: SI PROFIsafe выбор телеграммы (p9611, p9811).</p> <p>1000: контрольный таймер истек.</p> <p>В течение времени приблизительно в 5 x p9650 альтернативно было установлено следующее:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Произошло слишком много процессов переключения на клемме EP модуля двигателя.</li> <li>- Через PROFIsafe/TM54F слишком часто была инициирована STO (и как вторичная реакция).</li> <li>- Слишком часто было инициировано безопасное гашение импульсов (r9723.9) (и как вторичная реакция).</li> </ul> <p>1001, 1002: ошибка инициализации – таймер изменений/контрольный таймер.</p> <p>1950: температура модулей вне допустимого диапазона температур.</p> <p>1951: недостоверная температура модулей.</p> <p>2000: различное состояние выбора STO на управляющем модуле и модуле двигателя.</p> <p>2001: различное квитирование безопасного гашения импульсов на управляющем модуле и модуле двигателя.</p> <p>2002: различное состояние таймера задержки SS1 на управляющем модуле и модуле двигателя (состояние таймера в p9650/p9850).</p> <p>6000 ... 6999: ошибка в схеме управления PROFIsafe.</p> <p>При этих значениях ошибок управляющие сигналы повышенной безопасности (Failsafe Values) передаются на функции безопасности.</p> <p>Объяснение отдельных значений сообщения дается в Safety-сообщении C01711.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 1 ... 5 и 7 ... 999:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить подвергнутые перекрестному сравнению данные, приведшие к STOP F.</li> <li>- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).</li> <li>- Обновить ПО модуля двигателя.</li> <li>- Обновить ПО управляющего модуля.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 6:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).</li> </ul>

- Обновить ПО модуля двигателя.
- Обновить ПО управляющего модуля.
- По значению ошибки = 1000:
  - Проверить межсоединения безопасно-ориентированных входов (SGE) на управляющем модуле (плохой контакт).
  - PROFIsafe: устранить плохой контакт/ошибки на PROFIBUS-Master/PROFINET-Controller.
  - Проверить межсоединения входов повышенной безопасности на TM54F (плохой контакт).
- По значению ошибки = 1001, 1002:
  - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
  - Обновить ПО модуля двигателя.
  - Обновить ПО управляющего модуля.
- По значению ошибки = 2000, 2001, 2002:
  - Проверить допуск переключения SGE и при необходимости увеличить значение (p9650/p9850, p9652/p9852).
  - Проверить межсоединения безопасно-ориентированных входов (SGE) (плохой контакт).
  - Контроль причины для выбора STO в r9772. При активных функциях SMM (p9501 = 1) выбор STO может произойти и через эти функции.
  - Заменить затронутый модуль двигателя.
- По значению ошибки = 6000 ... 6999:
  - См. описание значений для сообщения безопасности C01711.
  - Указание:
    - CU: управляющий модуль
    - EP: Enable Pulses (разрешение импульсов)
    - ESR: Extended Stop and Retract (расширенный останов и отвод)
    - MM: модуль двигателя
    - SGE: безопасно-ориентированный вход
    - SI: Safety Integrated
    - SMM: Safe Motion Monitoring
    - SS1: Safe Stop 1 (соответствует остановку категории 1 по EN60204)
    - STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)

---

<b>N30620 (F, A)</b>	<b>SI MM: безопасно отключенный момент активен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Функция "Безопасно отключенный момент" (STO) базовых функций была выбрана на модуле двигателя (MM) через входную клемму и активна. Указание: <ul style="list-style-type: none"> <li>- Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop.</li> <li>- Это сообщение не выводится при выборе STO через расширенные функции.</li> </ul>
<b>Помощь:</b>	Не требуется. Указание: <ul style="list-style-type: none"> <li>MM: модуль двигателя</li> <li>SI: Safety Integrated</li> <li>STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)</li> </ul>
Реакция при F:	ВЫКЛ2
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>N30621 (F, A)</b>	<b>SI MM: Safe Stop 1 активен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Функция "Safe Stop 1" (SS1) была выбрана на модуле двигателя (MM) и активна. Указание: это сообщение приводит к реакции останова Safety.
Помощь:	Не требуется. Указание: MM: модуль двигателя SI: Safety Integrated SS1: Safe Stop 1 (соответствует Stop категории 1 по EN60204)
Реакция при F:	Vector: HET (ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F30625</b>	<b>SI MM: ошибка стробовых импульсов в данных Safety</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на модуле двигателя (MM) обнаружила ошибку в стробовом импульсе Safety-данных между управляющим модулем (CU) и MM и инициировала STOP A. - Коммуникация DRIVE-CLiQ нарушена или прервана. - Возникло переполнение слота Safety-ПО. - Противоречивое разрешение функций безопасности в обоих каналах контроля (p9601 = 0, p9801 <> 0). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- Включить и снова выключить безопасно отключенный момент. - Осуществить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между устройством управления и соответствующим модулем двигателя и при необходимости осуществить диагностику для соответствующих неполадок. - Отключить не обязательные функции привода. - Уменьшить количество приводов. - Проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей согласно требованиям ЭМС. - Проверить и при необходимости исправить разрешение функций безопасности в обоих каналах контроля (p9601, p9801). Указание: CU: устройство управления MM: модуль двигателя SI: Safety Integrated
<b>F30630</b>	<b>SI MM: ошибка управления торможением</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>Причина:</b>	<p>Интегрированная функция привода "Safety Integrated" на модуле двигателя (MM) определила ошибку в управлении торможением и запустила STOP A. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 10: Ошибка в процессе "Отпустить тормоз". Параметр r1278 установлен неверно. - Тормоз не подключен или обрыв провода (проверить, отпускается ли тормоз при r1278 = 1 и r9602/p9802 = 0 (SBC выключен). - Замыкание на землю провода тормоза. 30: Ошибка в процессе "Включить тормоз". Тормоз не подключен или обрыв провода (проверить, отпускается ли тормоз при r1278 = 1 и r9602/p9802 = 0 (SBC выключен). - Короткое замыкание в обмотке тормоза. 40: Ошибка в процессе "Тормоз включен". 60, 70: Неисправность в контуре управления торможением управляющего модуля или нарушение коммуникации между управляющим модулем и модулем двигателя (диагностика управления торможением). 81: безопасный адаптер тормоза: ошибка в состоянии "Тормоз включен". 82: безопасный адаптер тормоза: ошибка в состоянии "Отпустить тормоз". 83: безопасный адаптер тормоза: ошибка в состоянии "Включить тормоз". 84,85: безопасный адаптер тормоза: ошибка в схеме управления торможением управляющего модуля или сбой коммуникации между управляющим модулем и модулем двигателя (управление торможением). Указание: Для всех значений ошибок могут быть следующие причины. - Неверно подключено экранирование кабеля двигателя. - Неисправность в контуре управления торможением модуля двигателя.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Проверить параметр r1278 (с SBC допускается только r1278 = 0). - Включить и снова отключить безопасно отключенный момент. - Проверить подключение стояночного тормоза двигателя. - Проверить функции стояночного тормоза двигателя. - Проверить, имеются ли ошибки в коммуникации DRIVE-CLiQ между управляющим модулем (CU) и соответствующим модулем двигателя и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих неполадок. - Проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия ЭМС (например, соединить экран кабеля двигателя и тормозные жилы с пластиной экрана или прикрутить штекер двигателя к корпусу). - Заменить соответствующий модуль двигателя. Работа с безопасным модулем тормоза или безопасным адаптером тормоза. - Проверить соединение безопасного модуля тормоза или безопасного адаптера тормоза. - Заменить безопасный модуль тормоза или безопасный адаптер тормоза. Указание: MM: модуль двигателя SBC: Safe Brake Control (безопасное управление тормозом) SI: Safety Integrated</p>

---

**F30631 Управление торможением: активно внешнее оттормаживание**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Тормоз для сервиса запитан от клеммы X4.1.
<b>Помощь:</b>	Отсоединить источник питания от клеммы X4.1.

<b>A30640 (F)</b>	<b>SI MM: ошибка в пути отключения второго канала</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Модуль двигателя обнаружил ошибку в коммуникации с вышестоящей СЧПУ или TM54F для передачи релевантной для безопасности информации или коммуникация между подключенными параллельно модулями двигателей нарушена. Указание: Эта ошибка приводит к квитируемому STOP A. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	Для системы управления верхнего уровня действует - Проверить адрес PROFIsafe в системе управления верхнего уровня и модуле двигателя и при необходимости исправить. - Сохранить все параметры (p0977 = 1). - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). Для TM54F выполнить следующие шаги: - Запустить функцию копирования для идентификатора узла (p9700 = 1D шестн.). - Подтвердить аппаратный CRC (p9701 = EC шестн.). - Сохранить все параметры (p0977 = 1). - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). При параллельном включении действует: - Проверить и при необходимости скорректировать адрес PROFIsafe в управляющем модуле и модуле двигателя. - Сохранить все параметры (p0977 = 1). - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). Для всего действует: - Обновить ПО модуля двигателя. Указание: MM: модуль двигателя SI: Safety Integrated Смотри также: p9810
Реакция при F:	НЕТ (ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>F30649</b>	<b>SI MM: внутренняя программная ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Возникла внутренняя ошибка в ПО Safety Integrated на модуле двигателя. Указание: эта ошибка приводит к не квитируемому STOP A. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - повторить ввод в эксплуатацию функции Safety Integrated и выполнить POWER ON. - обновить ПО модуля двигателя. - связаться с "горячей линией". - заменить модуль двигателя. Указание: MM: модуль двигателя SI: Safety Integrated



<b>F30650</b>	<b>SI MM: необходимо приемочное испытание</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Необходимо выполнить приемочное испытание для функции "Safety Integrated" на модуле двигателя.</p> <p>Указание: Эта ошибка приводит к квитируемому STOP A. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 130: Safety-параметры для модуля двигателя отсутствуют. Указание: Это значение ошибки выводится всегда при первичном вводе в эксплуатацию Safety Integrated. 1000: расхождение между заданной и фактической контрольной суммой на модуле двигателя (запуск). - Из-за измененного времени выборки регулятора тока (p0115[0]) такт для базовых функций Safety Integrated (r9880) был согласован. - Повреждение минимум одних проверяемых на контрольную сумму данных. - Safety-параметры установлены offline и загружены в управляющий модуль. 2000: расхождение между заданной и фактической контрольной суммой на модуле двигателя (режим ввода в эксплуатацию). - Заданная контрольная сумма на модуле двигателя введена неправильно (p9899 отличается от r9898). 2003: приемочное испытание необходимо из-за изменения Safety-параметра. 2005: Safety-журнал установил, что изменились Safety-контрольные суммы. Требуется приемочное испытание. 3003: приемочное испытание необходимо из-за изменения относящегося к аппаратному обеспечению Safety-параметра. 9999: вторичная реакция на другую, возникшую при запуске Safety-ошибку, для которой требуется приемочное испытание.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 130: - осуществить ввод в эксплуатацию Safety.</p> <p>По значению ошибки = 1000: - Проверить такт для базовых функций Safety Integrated (r9880) и согласовать заданную контрольную сумму (p9899). - Повторно осуществить ввод в эксплуатацию Safety. - Заменить карту памяти или управляющий модуль. - Активировать Safety-параметры для затронутого привода с помощью STARTER (изменить установки, копировать параметры, активировать установки).</p> <p>По значению ошибки = 2000: - Проверить параметры Safety на модуле двигателя и согласовать заданную контрольную сумму (p9899).</p> <p>По значению ошибки = 2003, 2005: - Выполнить приемочное испытание и создать приемо-сдаточный акт. Принцип действий при приемочном испытании, а также пример приемо-сдаточного акта см. следующую литературу: SINAMICS S120 описание функций Safety Integrated</p> <p>По значению ошибки = 3003: - Выполнить проверку функций для измененного аппаратного обеспечения и создать протокол приемо-сдаточного испытания. Принцип действий при приемочном испытании, а также пример приемо-сдаточного акта см. следующую литературу: SINAMICS S120 описание функций Safety Integrated</p> <p>По значению ошибки = 9999: - осуществить диагностику для другой имеющейся неполадке Safety.</p> <p>Указание: MM: модуль двигателя SI: Safety Integrated Смотри также: p9799, p9899</p>

<b>F30651</b>	<b>SI MM: синхронизация с устройством управления не удалась</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Для интегрированной функции привода "Safety Integrated" необходима синхронизация Safety-слотов на управляющем модуле и на модуле двигателя. Такая синхронизация не удалась. Указание: Эта ошибка приводит к не квитуемому STOP A. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - обновить ПО модуля двигателя. - обновить ПО устройства управления. Указание: MM: модуль двигателя SI: Safety Integrated
<b>F30652</b>	<b>SI MM: недопустимый такт контроля</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Такт контроля Safety Integrated не может быть выдержан из-за необходимых в системе условий коммуникации. Указание: эта ошибка приводит к не квитуемому STOP A. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): только для диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- При одновременном возникновении ошибки F01652 использовать описанный там метод устранения - Обновить микропрограммное обеспечение модуля двигателя до новой версии. Указание: MM: модуль двигателя SI: Safety Integrated
<b>F30655</b>	<b>SI MM: коррекция функций контроля</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Возникла ошибка при компенсации функций контроля Safety Integrated устройства управления (CU) и модуля двигателя (MM). Устройство управления и модуль двигателя не могут найти общего кадра в поддерживаемых функциях контроля SI. - ошибки или отказ коммуникации DRIVE-CLiQ. - несовместимые версии ПО Safety Integrated устройства управления и модуля двигателя. Указание: эта ошибка приводит к не квитуемому STOP A. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- обновить ПО модуля двигателя.
- обновить ПО устройства управления.
- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабеля на предмет соответствия требованиям ЭМС.

Указание:  
 CU: устройство управления  
 MM: модуль двигателя  
 SI: Safety Integrated

---

**F30656**      **SI MM: ошибка параметров модуля двигателя**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** При обращении к параметрам Safety Integrated для модуля двигателя (MM) в энергонезависимой памяти возникла ошибка.  
 Указание:  
 Эта ошибка приводит к квитируемому STOP A.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 129:  
 - Safety-параметры для модуля двигателя повреждены.  
 - Возможно, привод с разрешенными функциями безопасности скопирован с помощью ПО для ввода в эксплуатацию offline и проект загружен.  
 131: внутренняя программная ошибка управляющего модуля.  
 255: внутренняя программная ошибка модуля двигателя.

**Помощь:**

- Выполнить повторный ввод в эксплуатацию Safety.
- Обновить ПО управляющего модуля.
- Обновить ПО модуля двигателя.
- Заменить карту памяти или управляющий модуль.

По значению ошибки = 129:  
 - Активировать режим ввода в эксплуатацию Safety (p0010 = 95).  
 - Согласовать адрес PROFIsafe (p9610).  
 - Запустить функцию копирования для SI-параметров (p9700 = D0 шестн.).  
 - Подтвердить изменение данных (p9701 = DC шестн.).  
 - Завершить режим ввода в эксплуатацию Safety (p0010 = 0).  
 - Сохранить все параметры (p0977 = 1 или "Копировать RAM в ROM").  
 - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).

Указание:  
 MM: модуль двигателя  
 SI: Safety Integrated

---

**F30657**      **SI CU: номер телеграммы PROFIsafe недействителен**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** POWER ON

**Причина:** Установленный в параметре p9811 номер телеграммы PROFIsafe недействителен.  
 При разрешенной PROFIsafe (p9801.3 = 1) в p9811 должен быть введен номер телеграммы больше нуля.  
 Указание:  
 Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop.  
 Смотри также: p9611, p60022

**Помощь:** Проверить установку номера телеграммы (p9811).

<b>F30659</b>	<b>SI MM: задание записи для параметров отклонено</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Задание записи для одного или нескольких параметров Safety Integrated на модуле двигателя (MM) было отклонено.</p> <p>Указание:  Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop.  Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  10: предпринята попытка разрешения функции STO, хотя она не может быть поддержана.  11: предпринята попытка разрешения функции SBC, хотя она не может быть поддержана.  13: предпринята попытка разрешения функции SS1, хотя она не может быть поддержана.  14: предпринята попытка разрешения безопасного контроля движения с СЧПУ верхнего уровня, хотя оно не может быть поддержано.  15: предпринята попытка разрешения интегрированных контролей движения привода, хотя они не могут быть поддержаны.  16: предпринята попытка разрешения коммуникации PROFIsafe, хотя она не может быть поддержана или используемые версии драйвера PROFIsafe на CU и MM различны.  18: была предпринята попытка разрешения функции PROFIsafe для базовых функций, хотя она не поддерживается.  19: предпринята попытка разрешения задержки запрета импульсов при ESR, хотя это не поддерживается.  33: Была предпринята попытка разрешения интегрированных в привод контролей движения без выбора (p9601.5, p9801.5), хотя это не поддерживается.  Смотри также: r9771, r9871</p>
<b>Помощь:</b>	<p>По значению ошибки = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить, имеются ли ошибки при согласовании функций Safety между управляющим модулем и затронутым модулем двигателя (F01655, F30655) и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.</li> <li>- Использовать модуль двигателя, поддерживающий требуемую функцию.</li> <li>- Обновить ПО модуля двигателя.</li> <li>- Обновить ПО управляющего модуля.</li> </ul> <p>По значению ошибки = 33:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Сбросить интегрированные в привод контроли движения без выбора (p9601.5, p9801.5) и выбрать поддерживаемые безопасные функции (см. p9771/p9871), или :</li> <li>- Использовать модуль двигателя, поддерживающий требуемую функцию.</li> <li>- Обновить ПО модуля двигателя.</li> <li>- Обновить ПО управляющего модуля.</li> </ul> <p>Указание:  CU: управляющий модуль  ESR: Extended Stop and Retract (расширенный останов и отвод)  MM: модуль двигателя  SBC: Safe Brake Control (безопасное управление торможением)  SI: Safety Integrated  SS1: Safe Stop 1 (соответствует остановку категории 1 по EN60204)  STO: Safe Torque Off (безопасно отключенный момент) / SH: Safe standstill (безопасный останов)</p>
<b>F30662</b>	<b>Ошибка во внутренней коммуникации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, TB30, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G, XAB
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	<p>Возникла ошибка коммуникации между модулями.  Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.</p>

- Помощь:**
- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
  - Обновить микропрограммное обеспечение.
  - Связаться с "горячей линией".

---

**F30664      Ошибка на этапе запуска**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** V\_INF, ENC, TB30, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G, XAB

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** POWER ON

**Причина:** На этапе запуска возникла ошибка.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

- Помощь:**
- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
  - Обновить микропрограммное обеспечение.
  - Связаться с "горячей линией".

---

**F30665      SI MM: система неисправна**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Перед последним или при текущем запуске в системе была обнаружена ошибка. Возможно был выполнен новый запуск (Reset).  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
200000 шестн., 400000 шестн.:  
- Ошибка при текущем запуске/работе.  
2 шестн.:  
- Параметры r9500 и r9300 не идентичны (если одновременно отображается Safety-сообщение C30711).  
Другие значения:  
- ошибка перед последним запуском в системе.

- Помощь:**
- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
  - Обновить микропрограммное обеспечение.
  - Связаться с "горячей линией".
- По значению ошибки = 2:  
- Проверить параметры r9500 и r9300 на предмет тождественности (если одновременно отображается Safety-сообщение C30711).  
По значению ошибки = 400000 шестн.:  
- Убедиться, что управляющий модуль соединен с силовым модулем.

---

**A30666 (F)      SI Motion MM: статический сигнал 1 на F-DI для безопасного квитирования**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** На F-DI, спараметрированном в r10106, более 10 секунд имеется логический сигнал 1.  
Если на F-DI для безопасного квитирования не выполняется квитирования, статическим должен оставаться сигнал 0. Тем самым будет предотвращено непреднамеренное безопасное квитирование (или сигнал "Internal Event Acknowledge") в случае обрыва провода или дребезга одного из цифровых входов.

- Помощь:** Установить цифровой вход повышенной безопасности (F-DI) на логический 0-сигнал (r10106).  
Указание:  
F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности)

Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

**F30672 SI CU: устройство управления, несовместимое ПО**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Имеющееся ПО устройства управления не поддерживает безопасного контроля движения на базе привода.  
 Указание:  
 Эта ошибка приводит к не квиттируемому STOP A.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** - Проверить, имеются ли ошибки в компенсации функций Safety между управляющим модулем и модулем двигателя (F01655, F30655) и при необходимости выполнить диагностику для соответствующих ошибок.  
 - Использовать управляющий модуль, поддерживающее безопасный контроль движения.  
 - Обновить ПО управляющего модуля.  
 Указание:  
 SI: Safety Integrated

---

**F30674 SI Motion MM: Safety-функция не поддерживается телеграммой PROFIsafe**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** POWER ON

**Причина:** Разрешенная в p9301 и p9801 функция контроля не поддерживается текущей установленной телеграммой PROFIsafe (p9811).  
 Указание:  
 Эта ошибка не приводит к реакции Safety-Stop.  
 Значение ошибки (r0949, побитовая интерпретация):  
 Бит 24 = 1:  
 Передача предельного значения SLS через PROFIsafe не поддерживается (p9301.24).  
 Бит 25 = 1:  
 Передача безопасной позиции через PROFIsafe не поддерживается (p9301.25).

**Помощь:** - Сбросить затронутую функцию контроля (p9301, p9801).  
 - Установить подходящую телеграмму PROFIsafe (p9811).  
 Указание:  
 SI: Safety Integrated  
 SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость)  
 SP: Safe Position (безопасная позиция)

---

**F30680 SI Motion MM: ошибка контрольной суммы безопасных контролей**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Вычисленная модулем двигателя и введенная в r9398 фактическая контрольная сумма по релевантным для безопасности параметрам не совпадает с сохраненной при последнем приемочном испытании станка заданной контрольной суммой в r9399.  
 Были изменены релевантные для безопасности параметры, или имеет место ошибка.  
 Указание:  
 Эта ошибка приводит к квиттируемому STOP A.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
0: ошибка контрольной суммы для параметров SI для контроля движения.  
1: ошибка контрольной суммы для параметров SI для согласования компонентов.

**Помощь:**

- Проверить и при необходимости исправить релевантные для безопасности параметры.
- Установить заданную контрольную сумму на фактическую контрольную сумму.
- Выполнить функцию "Копировать RAM в ROM".
- Выполнить POWER ON, если были изменены Safety-параметры, для которых необходим POWER ON.
- Выполнить приемочное испытание.

---

**F30681 SI Motion MM: неправильное значение параметра**

**Значение сообщения:** параметр: %1, доп. информация: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Параметр не может быть спараметрирован с этим значением.

Указание:

Это сообщение не приводит к реакции останова Safety.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): уууухххх дес:

уууу = дополнительная информация,

хххх = параметр

уууу = 0: дополнительная информация отсутствует.

хххх = 9301:

Разрешение функции "n<nх гистерезис и фильтрация" (p9301.16) в комбинации с функцией "расширенные функции без выбора" (p9801.5) не допускается.

хххх = 9385:

Для Safety без датчика и синхронного двигателя требуется установка p9385 = 4.

хххх = 9801:

уууу = 1:

Если разрешены интегрированные в привод контроли движения (p9801.2 = 1) и расширенные функции без выбора (p9801.5 = 1), то PROFIsafe (p9801.3 = 1) невозможна.

уууу = 2:

Расширенные функции без выбора (p9801.5 = 1) разрешены без разрешения интегрированных в привод контролей движения (p9801.2).

уууу = 3:

F-DI на системе разрешены без разрешения интегрированных в привод контролей движения (p9801.2).

уууу = 5:

Передача предельного значения SLS через PROFIsafe (p9301.24) разрешена без разрешения PROFIsafe.

уууу = 6:

Передача безопасной позиции через PROFIsafe (p9301.25) разрешена без разрешения PROFIsafe.

**Помощь:** Исправить параметр (при необходимости и на стороне CU, p9601).

хххх: параметр, уууу: дополнительная информация.

При различных значениях параметров датчика (p9526/p9326) запустить функцию копирования для параметров SI на приводе (p9700 = 57 шестн.).

хххх = 9301:

- Исправить параметры p9501.16 и p9301.16 или сбросить расширенные функции без выбора (p9801.5).

хххх = 9317:

Кроме этого, проверить p9316.0.

хххх = 9801:

уууу = 1:

Разрешить только интегрированные в привод контроли движения (p9801.2 = 1) и расширенные функции без выбора (p9801.5 = 1), или только PROFIsafe (p9801.3 = 1).

уууу = 2, 3:

Разрешить интегрированные в привод контроли движения (p9801.2 = 1).

уууу = 5:

Для передачи предельного значения SLS через PROFIsafe (p9301.24 = 1) также разрешить PROFIsafe (p9801.3 = 1) и интегрированные в привод контроли движения (p9801.2 = 1).

уууу = 6:

Для безопасной позиции через PROFIsafe (p9301.25 = 1) также разрешить PROFIsafe (p9801.3 = 1) и интегрированные в привод контроли движения (p9801.2 = 1).

<b>F30682</b>	<b>SI Motion MM: функция контроля не поддерживается</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Разрешенная в p9301, p9501, p9601, p9801, p9307 или p9507 функция контроля не поддерживается в этой версии микропрограммного обеспечения. Указание: Это сообщение не приводит к реакции останова Safety. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: функция контроля SLP не поддерживается (p9301.1). 2: функция контроля SCA не поддерживается (p9301.7 и p9301.8 ... 15). 3: функция контроля "процентовка SLS" не поддерживается (p9301.5). 4: функция контроля "внешняя активация ESR" не поддерживается (p9301.4). 5: функция контроля F-DI в PROFIsafe не поддерживается (p9301.30). 6: разрешение синхронизации фактических значений не поддерживается (p9301.3). 9: функция контроля не поддерживается микропрограммным обеспечением или бит разрешения не используется. 12: Работа безопасных функций с СЧПУ верхнего уровня (к примеру, SINUMERIK) не поддерживается этим управляющим модулем. 24: функция контроля SDI не поддерживается. 26: гистерезис и фильтрация для функции контроля SSM без датчика не поддерживается (p9301.16). 27: F-DI и F-DO на системе не поддерживаются этим аппаратным обеспечением. 30: версия микропрограммного обеспечения модуля двигателя старше версии управляющего модуля. 33: безопасные функции без выбора не поддерживаются (p9601.5, p9801.5). 34: безопасная позиция через PROFIsafe не поддерживается этим модулем. 36: функция "SS1 без ВЫКЛ3" не поддерживается.
<b>Помощь:</b>	Отключить затронутую функцию контроля (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507). - Обновить микропрограммное обеспечение модуля двигателя. Указание: ESR: Extended Stop and Retract (расширенный останов и отвод) SCA: Safe Cam (безопасный кулачок) / SN: Safe software cams (безопасный программный кулачок) SDI: Safe Direction (безопасное направление движения) SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (безопасно ограниченная позиция) / SE: Safe software limit switches (безопасный программный конечный выключатель) SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость) SP: Safe Position (безопасная позиция) SS1: Safe Stop 1 (безопасный останов 1) Смотри также: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

<b>F30683</b>	<b>SI Motion MM: нет разрешения SOS/SLS</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	В p9301 безопасная базовая функция "SOS/SLS" не разрешена, хотя другие безопасные контроли разрешены.



	<p>Примечание. Это сообщение не приводит к реакции останова Safety.</p> <p><b>Помощь:</b> Разрешить функцию "SOS/SLS" (p9301.0) и выполнить POWER ON. Указание: SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость) SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe operating stop (безопасный останов работы) Смотри также: p9301</p>
<b>F30684</b>	<b>SI Motion MM: безопасно ограниченная позиция, предельные значения перепутаны</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Для функции "Безопасно ограниченная позиция" (SLP) в p9534 стоит значение меньше, чем в p9535. Примечание. Эта неполадка не приводит к реакции останова Safety. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: предельные значения SLP1 перепутаны. 2: предельные значения SLP2 перепутаны.
<b>Помощь:</b>	Исправить предельные значения в p9534 и p9535 и выполнить POWER ON. Указание: SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (безопасно ограниченная позиция) / SE: Safe software limit switches (безопасный программный конечный выключатель)
<b>F30685</b>	<b>SI Motion MM: безопасно ограниченная скорость, слишком большое предельное значение</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Предельное значение для функции "Безопасно ограниченная скорость" (SLS) больше, чем скорость, соответствующая предельной частоте датчика в 500 кГц. Примечание. Это сообщение не приводит к реакции останова Safety. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Макс. допустимая скорость.
<b>Помощь:</b>	Исправить предельные значения для SLS и выполнить POWER ON. Указание: SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость) Смотри также: p9331
<b>F30688</b>	<b>SI Motion MM: синхронизация фактического значения не разрешена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>Причина:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Разрешение синхронизации фактических значений в системе с 1 датчиком недопустимо.</li> <li>- Одновременное разрешение синхронизации фактических значений и функции контроля с абсолютной референцией (SCA/SLP) недопустимо.</li> <li>- Одновременное разрешение синхронизации фактических значений и безопасной позиции через PROFIsafe недопустимо.</li> </ul> <p>Указание: Эта ошибка приводит к не квиттируемому STOP A.</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Либо отключить функцию "Синхронизация фактических значений", либо спараметрировать систему с 2 датчиками.</li> <li>- Сбросить либо функцию "Синхронизация фактических значений", либо функции контроля с абсолютной референцией (SCA/SLP) и выполнить POWER ON.</li> <li>- Либо сбросить функцию "Синхронизация фактических значений", либо не разрешать "Безопасную позицию через PROFIsafe".</li> </ul> <p>Указание: SCA: Safe Cam (безопасный кулачок) / SN: Safe software cams (безопасный программный кулачок) SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (безопасно ограниченная позиция) / SE: Safe software limit switches (безопасный программный конечный выключатель) SP: Safe Position (безопасная позиция) Смотри также: p9501, p9526</p>

---

<b>F30692</b>	<b>SI Motion MM: недопустимое значение параметра без датчика</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Параметр не может быть спараметрирован с этим значением, если контроли движения в p9306 спараметрированы без датчика.</p> <p>Указание: Это сообщение не приводит к реакции Safety-Stop. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра с неправильным значением. Смотри также: p9301</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Исправить значение параметра или отключить функции контроля движения без датчиков.</p> <p>Смотри также: p9301, p9501</p>

---

<b>A30693 (F)</b>	<b>SI MM: параметрирование Safety изменено, необходим горячий пуск/POWER ON</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Были изменены Safety-параметры, которые начнут действовать только после горячего пуска или POWER ON.</p> <p>Внимание: Все измененные параметры безопасных функций контроля движения вступают в силу только после горячего пуска или POWER ON. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер Safety-параметра, из-за изменения которого необходим горячий пуск или POWER ON.</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить горячий пуск (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).</li> <li>- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).</li> </ul> <p>Указание: Перед проведением приемочного испытания необходимо выполнить POWER ON для всех компонентов.</p>
<b>Реакция при F:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)
<b>Квиттирование при F:</b>	POWER ON

<b>C30700</b>	<b>SI Motion MM: запущен STOP A</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Привод останавливается через STOP A (гашение импульсов через Safety-цепь отключения управляющего модуля). Возможные причины: - Требование останова с управляющего модуля. - Импульсы не погашены по истечении спараметрированного времени (p9357) после выбора тестового останова. - Вторичная реакция сообщения C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR граница превышена". - Вторичная реакция сообщения C30714 "SI Motion MM: безопасно ограниченная скорость превышена". - Вторичная реакция сообщения C30701 "SI Motion MM: инициирован STOP B". - Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена". - Вторичная реакция сообщения C30716 "SI Motion MM: допуск для безопасного направления движения превышен".
<b>Помощь:</b>	- Устранить причину ошибки на управляющем модуле. - Проверить значение в p9357, при необходимости увеличить значение. - Проверить цепь отключения управляющего модуля (проверить коммуникацию DRIVE-CLiQ). - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30706. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30714. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30701. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30715. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30716. - Заменить модуль двигателя / силовой модуль. - Заменить управляющий модуль. Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe. Указание: SAM: Safe Acceleration Monitor (безопасный контроль ускорения) SBR: Safe Brake Ramp (безопасная рампа торможения) SI: Safety Integrated
<b>C30701</b>	<b>SI Motion MM: запущен STOP B</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ3)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Привод останавливается через STOP B (торможение по рампе ВЫКЛ3). Как следствие этой ошибки по истечении спараметрированного в p9356 времени или после выхода за нижнюю границу спараметрированного в p9360 порога скорости выводится сообщение C30700 "SI Motion MM: инициирован STOP A). Возможные причины: - Требование останова с управляющего модуля. - Вторичная реакция сообщения C30714 "SI Motion MM: безопасно ограниченная скорость превышена". - Вторичная реакция сообщения C30711 "SI Motion MM: неисправность в канале контроля". - Вторичная реакция сообщения C30707 "SI Motion MM: допуск для безопасного останова работы превышен". - Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена". - Вторичная реакция сообщения C30716 "SI Motion MM: допуск для безопасного направления движения превышен".
<b>Помощь:</b>	- Устранить причину ошибки на управляющем модуле. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30714. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30711. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30707. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30715.

- Выполнить диагностику при наличии сообщения C30716.  
 Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.  
 Указание:  
 SI: Safety Integrated

<b>C30706</b>	<b>SI Motion MM: SAM/SBR граница превышена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Функции контроля движения с датчиком (p9306 = 0) или без датчика с установленным контролем на разгон (p9306 = 3):                  SAM – безопасный контроль на разгон. После запуска STOP B (SS1) или STOP C (SS2) скорость превысила установленный допуск.                  Функции контроля движения без датчика с установленным контролем рамы торможения (p9306 = 1):                  SBR – безопасный контроль рампы торможения. После запуска STOP B (SS1) или переключения SLS на более низкую ступень скорости, скорость превысила установленный допуск.                  - Через F-DI / PROFIsafe.                  Привод останавливается через сообщение C30700 "SI Motion MM: инициирован STOP A).</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Проверить параметры торможения, при необходимости согласовать допуск для функции "SAM" или параметрирование функции "SBR".                  Это сообщение может быть квитировано без POWER ON следующим образом:                  - Интегрированные контроли движения привода: через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.                  Указание:                  SAM: Safe Acceleration Monitor (безопасный контроль разгона)                  SBR: Safe Brake Ramp (безопасный контроль рампы)                  SI: Safety Integrated                  Смотри также: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548</p>

<b>C30707</b>	<b>SI Motion MM: превышен допуск для безопасного останова работы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Фактическая позиция удалась от заданной позиции более чем на допуск состояния покоя.                  Привод останавливается через сообщение C30701 "SI Motion MM: запущен STOP B".</p>
<b>Помощь:</b>	<p>- Проверить, имеются ли другие ошибки безопасности и при необходимости осуществить диагностику данных неполадок.                  - проверить, соответствует ли допуск состояния покоя точности и динамике регулирования оси.                  Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.                  Указание:                  SI: Safety Integrated                  SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe operating stop (безопасный останов работы)                  Смотри также: p9530</p>

<b>C30708</b>	<b>SI Motion MM: запущен STOP C</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	СТОП2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>Причина:</b>	Привод останавливается через STOP C (торможение по рампе ВЫКЛЗ). По истечении спараметрированного времени активируется "Безопасный останов работы" (SOS). Возможные причины: - Требование останова от системы управления верхнего уровня. - Вторичная реакция сообщения C30714 "SI Motion MM: безопасно ограниченная скорость превышена". - Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена". - Вторичная реакция сообщения C30716 "SI Motion MM: допуск для безопасного направления движения превышен". Смотри также: p9552
<b>Помощь:</b>	- Устранить причину ошибки в системе управления. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30714, C30715, C30716. Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe. Указание: SI: Safety Integrated SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe Operating Stop (безопасный останов работы)

**C30709 SI Motion MM: запущен STOP D**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Привод останавливается через STOP D (торможение по траектории). По истечении спараметрированного времени активируется "Безопасный останов работы" (SOS). Возможные причины: - Требование останова с управляющего модуля. - Вторичная реакция сообщения C30714 "SI Motion MM: безопасно ограниченная скорость превышена". - Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена". - Вторичная реакция сообщения C30716 "SI Motion MM: допуск для безопасного направления движения превышен". Смотри также: p9353, p9553
<b>Помощь:</b>	- Устранить причину ошибки в системе управления. - Выполнить диагностику при наличии сообщения C30714, C30715, C30716. Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe. Указание: SI: Safety Integrated SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe Operating Stop (безопасный останов работы)

**C30710 SI Motion MM: инициирован STOP E**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Привод останавливается через STOP E (движение отвода). По истечении спараметрированного времени активируется "Безопасный останов работы" (SOS). Возможные причины: - Требование останова от системы управления верхнего уровня. - Вторичная реакция сообщения C30714 "SI Motion MM: безопасно ограниченная скорость превышена". - Вторичная реакция сообщения C01715 "SI Motion CU: безопасно ограниченная позиция превышена". - Вторичная реакция сообщения C30716 "SI Motion MM: допуск для безопасного направления движения превышен". Смотри также: p9354, p9554

**Помощь:**

- Устранить причину ошибки в системе управления.
- Выполнить диагностику при наличии сообщения C30714, C30715, C30716.

Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.  
 Указание:  
 SI: Safety Integrated  
 SOS: Safe Operating Stop (безопасный останов работы) / SBH: Safe Operating Stop (безопасный останов работы)

<b>C30711</b>	<b>SI Motion MM: неисправность в канале контроля</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Привод при перекрестном сравнении обоих каналов контроля обнаружил расхождение между входными данными или результатами контролей и инициировал STOP F. Один из контролей более не функционирует надежно, т.е. безопасная работа более невозможна.</p> <p>Если активна как минимум одна функция контроля, то по истечении спараметрированной ступенчатой выдержки времени выводится сообщение C30701 "SI Motion: инициирован STOP B". Сообщение появляется со значением 1031 при замене аппаратного обеспечения модуля датчика.</p> <p>Описанные ниже значения сообщения могут встретиться и в следующих случаях, если явно названная причина не подходит:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Различное параметрирование тактов (p9500/p9300, p9511/p9311).</li> <li>- Различное параметрирование типов осей (p9502/p9302).</li> <li>- Слишком быстрые такты (p9500/p9300, p9511/p9311).</li> <li>- Ошибка синхронизации.</li> </ul> <p>Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация):              Указание:              Значение отдельных сообщений описывается в Safety-сообщении C01711 управляющего модуля.</p> <p>0 ... 999:              номер перекрестно сравненных данных, вызвавших это сообщение.</p> <p>1000: контрольный таймер истек. Возникло слишком много изменений сигналов на безопасно-ориентированных входах.</p> <p>1001: ошибка инициализации контрольного таймера.</p> <p>1003:              Референтный допуск превышен.              При установленном подтверждении пользователя разница между новой вычисленной референтной точкой после запуска (абсолютный датчик) или реферирования (измерительная система с кодированным расстоянием или инкрементальная измерительная система) и безопасной фактической позицией (сохраненное значение + путь перемещения) больше, чем референтный допуск (p9344). В этом случае подтверждение пользователя сбрасывается.</p> <p>1011: разное состояние приемочного испытания между каналами контроля.</p> <p>1012: семантическая ошибка фактического значения от датчика.</p> <p>1020: отказ циклической коммуникации между каналами контроля.</p> <p>1021: отказ циклической коммуникации между каналом контроля и модулем датчика.</p> <p>1023: ошибка при проверке эффективности в DRIVE-CLiQ-датчике.</p> <p>1030: обнаружена ошибка датчика из другого канала контроля.</p> <p>1031: ошибка передачи данных между каналом контроля и модулем датчика (p9526/p9326).</p> <p>1040: погашены импульсы для активных функций контроля без датчика.</p> <p>1041: слишком низкая величина тока (без датчика).</p> <p>1042: семантическая ошибка - ток/напряжение.</p> <p>1043: слишком много процессов разгона.</p> <p>1044: семантическая ошибка - фактические значения тока.</p> <p>1045: ошибка CRC положения состояния покоя.</p> <p>5000 ... 5140:              PROFIsafe-значения сообщения.              При этих значениях ошибок управляющие сигналы повышенной безопасности (Failsafe Values) передаются на функции безопасности.</p> <p>6000 ... 6166:              PROFIsafe-значения сообщения (PROFIsafe-драйвер для PROFIBUS DP V1/V2 и PROFINET).</p>

При этих значениях ошибок управляющие сигналы повышенной безопасности (Failsafe Values) передаются на функции безопасности.

7000 ... 7002:

значения сообщений функции "Безопасная позиция через PROFIsafe".

Смотри также: p9555, r9725

**Помощь:**

По значению сообщения = 1002:

- Выполнить безопасное квитирование, установить подтверждение пользователя одновременно в двух каналах (в течение 2 с).

По значению сообщения = 1003:

- Проверить кинематику оси. Возможно, в отключенном состоянии ось была смещена и последняя сохраненная фактическая позиция более не совпадает с новой фактической позицией при следующем запуске.

- Увеличить допуск для сравнения фактических значений при реферировании (p9344).

После проверки фактические значения, выполнить POWER ON и снова установить подтверждение пользователя.

По значению сообщения = 1004:

При 1. действует: выполнить безопасное квитирование. Заново установить подтверждение пользователя.

При 2. действует: выполнить безопасное квитирование. Установить подтверждение пользователя только поле реферирования оси.

По значению сообщения = 1030:

- Проверить подключение датчика.

- При необходимости заменить датчик.

По значению сообщения = 1031:

При замене модуля датчика выполнить следующие шаги:

- Запустить функцию копирования для ID узла на приводе (p9700 = 1D шестн).

- Подтвердить аппаратный CRC на приводе (p9701 = EC шестн).

- Сохранить все параметры (p0977 = 1).

- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).

Базовые положения:

- Проверить подключение датчика.

- При необходимости заменить датчик.

По значению сообщения = 1040:

- Сбросить функции контроля без датчика, выбрать и сбросить STO.

- При активной функции контроля "SLS" дать разрешение импульсов в течение 5 с после отмены STO.

По другим значениям сообщений:

- Объяснение отдельных значений сообщения дается в Safety-сообщении C01711.

Указание:

Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.

Смотри также: p9300, p9500

**C30712****SI Motion MM: неисправность при обработке F-IO**

**Значение сообщения:**

%1

**Объект привода:**

VECTOR\_G

**Реакции:**

NET

**Квитирование:**

СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**

Привод при перекрестном сравнении двух каналов контроля определил расхождение между параметрами или результатами обработки F-IO и запустил STOP F. Один из контролей более не работает надежно, т.е. безопасная работа невозможна.

Сообщение безопасности C30711 с кодом сообщения 0 отображается дополнительно из-за запуска STOP F. Если активна минимум одна функция контроля, то по истечении спараметрированной ступенчатой выдержки времени выводится сообщение безопасности C30701 "SI Motion: запущен STOP B".

Код сообщения (r9749, дес. интерпретация):

номер перекрестно сравненных данных, приведших к этому сообщению.

См. описание кодов сообщений для сообщения безопасности C01712.

**Помощь:**

- Проверить и при необходимости исправить параметрирование затронутых параметров.

- Обеспечить тождественность посредством копирования SI-данных во второй канал и после выполнить приемочное испытание.

- Проверить такт контроля на тождественность (p9500, p9300).

Указание:

Это сообщение может быть квитировано через F-DI или PROFIsafe.

Смотри также: p9300, p9500

<b>C30714</b>	<b>SI Motion MM: безопасно ограниченная скорость превышена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Привод двигался быстрее, чем задано через предельное значение скорости (p9331). Привод останавливается через сконфигурированную реакцию останова (p9363). Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация): 100: SLS1 превышена. 200: SLS2 превышена. 300: SLS3 превышена. 400: SLS4 превышена. 1000: предельная частота датчика превышена.
<b>Помощь:</b>	- Проверить программу перемещения на СЧПУ. - Проверить и при необходимости согласовать границы для функции "SLS" (p9331). Указание: Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe. SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость) / SG: Safely reduced speed (безопасно уменьшенная скорость) Смотри также: p9331, p9363
<b>C30715</b>	<b>SI Motion MM: безопасно ограниченная позиция превышена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Ось вышла за спараметрированную позицию, которая контролируется функцией "SLP". Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация): 10: SLP1 нарушена. 20: SLP2 нарушена.
<b>Помощь:</b>	- Проверить программу перемещения в системе управления. - Проверить и при необходимости согласовать границы для функции "SLP" (p9534, p9535). Это сообщение может быть квитировано следующим образом: - Контроли движения с SINUMERIK: через станочный пульт Указание: SI: Safety Integrated SLP: Safely-Limited Position (безопасно ограниченная позиция) / SE: Safe software limit switches (безопасный программный конечный выключатель) Смотри также: p9334, p9335
<b>C30716</b>	<b>SI Motion MM: превышен допуск для безопасного направления движения.</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Произошло превышение допуска для функции "Безопасное направление движения". Привод останавливается через сконфигурированную реакцию останова (p9366). Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация): 0: превышение допуска для функции "Безопасное положительное направление движения".



<b>Помощь:</b>	<p>1: превышение допуска для функции "Безопасное отрицательное направление движения".</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить программу перемещения в системе управления.</li> <li>- Проверить и при необходимости согласовать допуск для функции "SDI" (p9364).</li> </ul> <p>Это сообщение может быть квитировано следующим образом:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Сбросить и снова выбрать функцию "SDI".</li> <li>- Выполнить безопасное квитирование через F-DI или PROFIsafe.</li> </ul> <p>Указание: SDI: Safe Direction (безопасное направление движения) SI: Safety Integrated Смотри также: p9364, p9365, p9366</p>
<b>C30730</b>	<p><b>SI Motion MM: референтный кадр для динамической безопасно ограниченной скорости недействителен</b></p>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Переданный через PROFIsafe референтный кадр отрицательный. Референтный кадр используется для формирования относительного предельного значения скорости на основе исходной величины "Предельное значение скорости SLS1" (p9331[0]). Привод останавливается через сконфигурированную реакцию останова (p9363[0]). Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация): Затребованный, недействительный референтный кадр.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Исправить в телеграмме PROFIsafe входные данные S_SLS_LIMIT_IST. Это сообщение может быть квитировано через терминальный модуль 54F (TM54F) или PROFIsafe.</p> <p>Указание: SI: Safety Integrated SLS: Safely-Limited Speed (безопасно ограниченная скорость)</p>
<b>C30770</b>	<p><b>SI Motion MM: ошибка рассогласования на цифровых входах/выходах повышенной безопасности</b></p>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>Цифровые входы/выходы повышенной безопасности (F-DI/F-DO) имеют разное состояние дольше, чем спараметрировано в p10002/p10102.</p> <p>Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн. хххх: ошибка рассогласования на цифровых входах повышенной безопасности (F-DI). Бит 0: ошибка рассогласования на F-DI 0 Бит 1: ошибка рассогласования на F-DI 1 ... уууу: ошибка рассогласования на цифровых выходах повышенной безопасности (F-DO). Бит 0: ошибка рассогласования на F-DO 0 ...</p>
<b>Указание:</b>	<p>При последовательном возникновении нескольких ошибок рассогласования, эта ошибка выводится только для первой возникшей ошибки.</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить межсоединения F-DI (плохой контакт).</li> </ul> <p>Указание: Это сообщение может быть квитировано через F-DI или PROFIsafe. Ошибки рассогласования F-DI могут быть полностью квитированы только, если после устранения причины ошибки было выполнено безопасное квитирование (p10006 или квитирование через PROFIsafe). Пока безопасное квитирование не выполнено, соответствующий F-DI остается в безопасном состоянии.</p>

При циклическом переключении на F-DI время рассогласования при необходимости согласовано с частотой переключений.

Если период циклического переключающего импульса относится к двойному порядку величин значения из  $r10002 < (tr / 2) - td$  (время рассогласования должно быть меньше половины периода минус реальное время рассогласования)  
 $r10002 \geq r9500$  (время рассогласования должно составлять мин.  $r9500$ )  
 $r10002 > td$  (время рассогласования должно быть больше реального встречающегося времени рассогласования переключения)  
 $td$  = возможное реальное время рассогласования в мс, которое может встретиться при переключении. Оно должно составлять как минимум 1 такт выборки SI (см.  $r9500$ ).  
 $tr$  = период процесса переключения в мс.  
 При активном устранении дребезга  $r10017$  время рассогласования задается напрямую через время устранения дребезга.

Если период циклического переключающего импульса относится к двойному порядку времени устранения дребезга, то необходимо опробовать следующие формулы:  
 $r10002 < r10017 + 1 \text{ мс} - td$   
 $r10002 > td$   
 $r10002 \geq r9500$

Пример:  
 При такте выборки SI 12 мс и частоте переключений 110 мс ( $r10017 = 0$ ) макс. время рассогласования может быть установлено следующим образом:  
 $r10002 \leq (110/2 \text{ мс}) - 12 \text{ мс} = 43 \text{ мс}$   
 Округленно получается  $r10002 \leq 36 \text{ мс}$  (т.к. время рассогласования применяется округленным до целых тактов выборки SI, то требуется округление до целого такта SI, если результат не является кратным такту выборки SI).  
 Указание:  
 F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности)  
 F-DO: Failsafe Digital Output (цифровой выход повышенной безопасности)

---

**A30772 SI Motion MM: тестовый останов входов/выходов повышенной безопасности активен**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Выполняется тестовый останов для цифровых входов повышенной безопасности (F-DI) и/или цифровых выходов повышенной безопасности (F-DO).  
 Указание:  
 F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности)  
 F-DO: Failsafe Digital Output (цифровой выход повышенной безопасности)  
**Помощь:** Предупреждение исчезает автоматически после успешного завершения или отмены (в случае ошибки) тестового останова.

---

**F30773 SI Motion MM: ошибка тестового останова модуля двигателя**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** НЕТ  
**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:** При тестовом останове выходов повышенной безопасности на стороне MM возникла ошибка.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 RRRVWXYZ шестн.:  
 R: зарезервировано.

V: фактическое состояние затронутого канала DO (ср. X) на CU (соответствует полученным из HW состояниям, Бит 0 = DO 0, Бит 1 = DO 1, и т.д.).

W: требуемое состояние затронутого канала DO (ср. X, Бит 0 = DO 0, Бит 1 = DO 1, и т.д.).

X: затронутые каналы DO, демонстрирующие ошибку (Бит 0 = DO 0, Бит 1 = DO 1, и т.д.).

Y: причина ошибки тестового останова.

Z: состояние тестового останова, при котором возникла ошибка.

Y: причина ошибки тестового останова

Y = 1: сторона MM в неправильном состоянии тестового останова (внутренняя ошибка).

Y = 2: ожидаемые состояния DO не были достигнуты (CU305: эхосчитывание через DI 22 / CU240 эхосчитывание DI 2).

Y = 3: ошибка состояния таймера на стороне CU (внутренняя ошибка)

Y = 4: ожидаемые состояния диагн. DO не были достигнуты (CU305: внутреннее эхосчитывание на канал MM).

Y = 5: ожидаемые состояния вторых диагн. DO не были достигнуты (CU305: внутреннее эхосчитывание на канал CU).

В зависимости от причины ошибки (2, 4 или 5), X и V показывают состояние DI или диагн. DO.

При нескольких ошибках тестового останова отображается возникшая первой.

Z: состояние тестового останова и связанные с ним тестовые операции

Z = 0 ... 3: этап синхронизации тестового останова между CU и модулем двигателя, операции переключения отсутствуют

Z = 4: DO + ВЫКЛ и DO - ВЫКЛ

Z = 5: проверка ожидаемого состояния

Z = 6: DO + ВКЛ и DO - ВКЛ

Z = 7: проверка ожидаемого состояния

Z = 8: DO + ВЫКЛ и DO - ВКЛ

Z = 9: проверка ожидаемого состояния

Z = 10: DO + ВКЛ и DO - ВЫКЛ

Z = 11: проверка ожидаемого состояния

Z = 12: DO + ВЫКЛ и DO - ВЫКЛ

Z = 13: проверка ожидаемого состояния

Z = 14: конец тестового останова

Ожидаемые состояния диагностики в табличной форме:

Состояние тестового останова: ожидаемое состояние Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: 0/-/-1

7: 0/-/-0

9: 0/-/-0

11: 1/-/-1

13: 0/-/-1

Ожидаемые состояния второй диагностики в табличной форме:

Состояние тестового останова: ожидаемое состояние Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: -/-/-1

7: -/-/-0

9: -/-/-1

11: -/-/-0

13: -/-/-1

DI ожидаемые состояния в табличной форме:

Состояние тестового останова: ожидаемое состояние Mode 1 / Mode 2 / Mode 3 / Mode 4

5: -/1/1/-

7: -/0/0/-

9: -/0/1/-

11: -/0/1/-

13: -/1/1/-

Пример:

Сигнализируется ошибка F01773 (CU) со значением ошибки = 0001\_0127 и ошибка F30773 (MM) со значением ошибки = 0000\_0127.

Это означает, что в состоянии 7 (Z = 7) после переключения DO-0 (X = 1) на ON/ON состояние внешнего эхо-сигнала было установлено неправильно (Y = 2).

Значение ошибки 0001\_0127 при этом указывает, что ожидался 0 (W = 0) и 1 (V = 1) был считан из аппаратного обеспечения.

Значение ошибки 0000\_0127 на MM при этом указывает ожидаемое состояние.

W и V при ошибке F30773 всегда совпадают и показывают с 0, что 0 ожидался на эхо-входе, но это не имело места на другом канале (CU).

**Помощь:** Проверить межсоединения F-DO и перезапустить тестовый останов.  
Указание:  
Ошибка отменяется при успешном прохождении тестового останова.  
При нескольких ошибках тестового останова отображается возникшая первой.  
После повторного пуска тестового останова может быть выведена следующая уже имеющаяся ошибка тестового останова.

---

**C30797 SI Motion MM: ось не реферирована безопасно**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Сохраненная перед выключением позиция состояния покоя не совпадает с установленной при включении фактической позицией.  
Значение сообщения (r9749, дес. интерпретация):  
1: ось не реферирована.  
2: отсутствует подтверждение пользователя.

**Помощь:** Если безопасное автоматическое реферирование невозможно, то пользователь через программную клавишу должен дать подтверждение пользователя для новой позиции. Тем самым эта позиция обозначается как безопасная.  
Указание:  
SI: Safety Integrated

---

**C30798 SI Motion MM: выполняется тестовый останов**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Активен проверочный останов.

**Помощь:** Не требуется.  
Сообщение сбрасывается при завершении проверочного останова.  
Указание:  
SI: Safety Integrated

---

**C30799 SI Motion MM: режим приемочного испытания активен**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Режим приемочного испытания активен. Сообщения POWER ON безопасных функций контроля движения при приемочном испытании могут квитироваться с помощью возможностей квитирования СЧПУ верхнего уровня.

**Помощь:** Не требуется.  
Сообщение сбрасывается при выходе из режима приемочного испытания.  
Указание:  
SI: Safety Integrated

---

**N30800 (F)      Силовая часть: сборное сообщение**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Силовая часть определила минимум одну ошибку.  
**Помощь:** Выполнить обработку других имеющихся сообщений.  
**Реакция при F:** ВЫКЛ2  
**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

---

**F30801      Силовая часть DRIVE-CLiQ: отсутствует стробовый импульс**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2  
**Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутой силовой части. Возможно, вычислительная нагрузка слишком высока.  
**Причина ошибки:**  
10 (= 0A шестн):  
Стробо́вый бит в полученной телеграмме не установлен.  
Указание по значению сообщения:  
Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки  
**Помощь:**  
- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.  
- удалить нетребуемые компоненты DRIVE-CLiQ.  
- отключить ненужные функции.  
- при необходимости увеличить время выборки (p0112, p0115).  
- заменить соответствующий компонент.

---

**F30802      Силовая часть: переполнение разделения времени**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ2  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Возникло переполнение слота.  
**Помощь:**  
- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
- обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.  
- связаться с "горячей линией".

---

**F30804 (N, A)      Силовая часть: CRC**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** V\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Возникла ошибка CRC для силовой части.

**Помощь:**

- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.
- связаться с "горячей линией".

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F30805      Силовая часть: контрольная сумма EPROM неправильная**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Внутренние данные параметров нарушены  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
01: ошибка доступа EEPROM.  
02: слишком большое количество блоков в EEPROM.

**Помощь:** Заменить модуль.

---

**F30809      Силовая часть: недействительная информация переключения**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Для модулятора 3P действует:  
Последнее слово состояния переключения в телеграмме заданного значения определяется по идентификатору конца. Такой идентификатор конца не был найден.

**Помощь:**

- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.
- связаться с "горячей линией".

---

**A30810 (F)      Силовая часть: таймер Watchdog**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При запуске было определено, что причиной преждевременного сброса было переполнение таймера SAC-Watchdog.

**Помощь:**

- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
- обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.
- связаться с "горячей линией".

Реакция при F: НЕТ (ВЫКЛ2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

<b>F30820</b>	<b>Силовая часть DRIVE-CLiQ: ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутой силовой части. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес компонента в телеграмме и в списке приема не совпадают. 7 (= 07 шестн): Ожидается телеграмма SYNC, но принятая телеграмма не является таковой. 8 (= 08 шестн): Ожидается не телеграмма SYNC, но принятая телеграмма является таковой. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен. 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей. - Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). Смотри также: р9916

---

<b>F30835</b>	<b>Силовая часть DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутой силовой части. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- выполнить POWER ON. - заменить соответствующий компонент. Смотри также: р9916

<b>F30836</b>	<b>Силовая часть DRIVE-CLiQ: ошибка передачи для данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутой силовой части. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.
<b>F30837</b>	<b>Силовая часть DRIVE-CLiQ: компонент неисправен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (р9904). - заменить данный компонент.
<b>F30845</b>	<b>Силовая часть DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутой силовой части. Причина ошибки: 11 (= 0В шестн): Ошибка синхронизации при переменного-циклической передаче данных. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON (выключить/включить). Смотри также: р9916



---

<b>F30850</b>	<b>Силовая часть: внутренняя программная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	В силовой части возникла внутренняя ошибка ПО. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Только для диагностики ошибок внутри компании Siemens.
<b>Помощь:</b>	- заменить силовую часть. - при необходимости обновить микропрограммное обеспечение силовой части. - связаться с "горячей линией".

---

<b>F30851</b>	<b>Силовая часть CU DRIVE-CLiQ (CU): отсутствует стробовый бит</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутой силовой части к управляющему модулю. Компонент DRIVE-CLiQ не установил стробового импульса на управляющий модуль. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	обновить микропрограммное обеспечение соответствующего компонента.

---

<b>A30853</b>	<b>Силовая часть: ошибка стробовых импульсов, циклические данные</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Силовая часть определила, что циклические телеграммы заданного значения управляющего модуля не были точно актуализированы. В течение установленного в r7788 окна возникло мин. две ошибки стробовых импульсов.
<b>Помощь:</b>	- Проверить конструкцию электрошкафа и монтаж кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Уменьшить размер окна для контроля (r7788).

---

<b>F30860</b>	<b>Силовая часть CU DRIVE-CLiQ (CU): ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутой силовой части к управляющему модулю. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC).

- 2 (= 02 шестн):  
Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема.
- 3 (= 03 шестн):  
Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема.
- 4 (= 04 шестн):  
Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема.
- 5 (= 05 шестн):  
Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема.
- 6 (= 06 шестн):  
Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают.
- 9 (= 09 шестн):  
Бит ошибки в полученной телеграмме установлен.
- 16 (= 10 шестн):  
Полученная телеграмма поступила слишком рано.
- 17 (= 11 шестн):  
Ошибка CRC, и полученная телеграмма поступила слишком рано.
- 18 (= 12 шестн):  
Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.
- 19 (= 13 шестн):  
Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.
- 20 (= 14 шестн):  
Длина принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.
- 21 (= 15 шестн):  
Тип принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.
- 22 (= 16 шестн):  
Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают, и полученная телеграмма поступила слишком рано.
- 25 (= 19 шестн):  
Бит ошибки в принятой телеграмме установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано.  
Указание по значению сообщения:  
Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
- Помощь:**
- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
  - Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.
  - Проверить подключение DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- Смотри также: р9915

<b>F30875</b>	<b>Силовая часть DRIVE-CliQ (CU): исчезновение напряжения питания</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Коммуникация DRIVE-CliQ от затронутого компонента DRIVE-CliQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания. Причина ошибки: 9 (= 09 шестн): Напряжение питания компонента исчезло. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON (выключить/включить).</li> <li>- Проверить подключение напряжения питания для компонента DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...).</li> <li>- Проверить выбор параметров питания для компонента DRIVE-CliQ.</li> </ul>

<b>F30885</b>	<b>Силовая часть CU DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутой силовой части к управляющему модулю. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 26 (= 1A шестн): Стробо́вый бит в принятой телеграмме не установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. 98 (= 62 шестн): Ошибка при переходе в циклический режим. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить напряжение питания соответствующих компонентов. - выполнить POWER ON. - заменить соответствующий компонент. Смотри также: p9915
<b>F30886</b>	<b>Силовая часть CU DRIVE-CLiQ (CU): ошибка при отправке данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутой силовой части к управляющему модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.
<b>F30887</b>	<b>Силовая часть CU DRIVE-CLiQ (CU): неисправный компонент</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ (силовая часть) была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы.

66 (= 42 шестн):  
 Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.  
 67 (= 43 шестн):  
 Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.  
 96 (= 60 шестн):  
 При измерении рабочего цикла ответ поступил слишком поздно.  
 97 (= 61 шестн):  
 Обмен параметрами продолжается слишком долго.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (p9904).
- заменить данный компонент.

**F30895**

**Силовая часть CU DRIVE-CLiQ (CU): нарушение переменного-циклической передачи данных**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

B\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G

**Реакции:**

Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
 Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутой силовой части к управляющему модулю.

Причина ошибки:

11 (= 0B шестн):

Ошибка синхронизации при переменного-циклической передаче данных.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

Выполнить POWER ON.

Смотри также: p9915

**F30896**

**Силовая часть DRIVE-CLiQ (CU): несогласованные свойства компонентов**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1

**Объект привода:**

B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:**

Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
 Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:**

СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Свойства указанного в значении ошибки компонента DRIVE-CLiQ (силовая часть) по сравнению с запуском изменились на несовместимые. Причиной могут быть, к примеру, замены кабеля DRIVE-CLiQ или компонента DRIVE-CLiQ.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

номер компонента.

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON.

- При замене компонента использовать тот же тип компонента и при возможности ту же версию микропрограммного обеспечения.

- При замене кабелей по возможности использовать только кабели той же длины (соблюдать макс. длину кабеля).

---

<b>F30899 (N, A)</b>	<b>Силовая часть: неизвестная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	новое сообщение: %1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	На силовой части возникла ошибка, которая не может быть интерпретирована Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на этом компоненте новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер ошибки. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этой новой ошибки.
<b>Помощь:</b>	- заменить микропрограммное обеспечение на силовой части на более старую версию (r0128). - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F30903</b>	<b>Силовая часть: возникла ошибка шины I2C</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Коммуникация с EEPROM или преобразователем A/D нарушена. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): 80000000 шестн.: - внутренняя программная ошибка 00000001 шестн. ... 0000FFFF шестн.: - ошибка модуля
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 80000000 шестн.: - Обновить микропрограммное обеспечение до новой версии. По значению ошибки = 00000001 шестн. ... 0000FFFF шестн.: - Заменить модуль.

---

<b>F30907</b>	<b>Силовая часть: конфигурирование FPGA не удалось</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	При инициализации в силовой части возникла внутренняя ошибка ПО.
<b>Помощь:</b>	- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение в силовой части. - Заменить силовую часть. - Связаться с "горячей линией".

<b>A30920 (F)</b>	<b>Силовая часть: ошибка датчика температуры</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке сигналов датчика температуры возникла ошибка. Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: обрыв кабеля или датчик не подключен (КТУ: R > 1630 Ом, РТ100: R > 375 Ом). 2: измеряемое сопротивление слишком мало (РТС: R < 20 Ом, КТУ: R < 50 Ом, РТ100: R < 30 Ом). Указание: Датчик температуры подключается к следующим клеммам: - "Книжный" формат: X21.1/2 или X22.1/2 - Формат "шасси": X41.4/3 Информацию по датчикам температуры можно найти, к примеру, с следующей литературе: SINAMICS S120 Описание функций - Функции привода
Помощь:	- проверить правильность подключения датчика. - заменить датчик.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
<b>F30950</b>	<b>Силовая часть: внутренняя программная ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Информация об источнике ошибок. Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение в силовой части до последней версии. - Связаться с "горячей линией".
<b>A30999 (F, N)</b>	<b>Силовая часть: неизвестное предупреждение</b>
Значение сообщения:	новое сообщение: %1
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	На силовой части возникло предупреждение, которое не может быть интерпретировано Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на этом компоненте новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер предупреждения. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этого нового предупреждения.
Помощь:	- заменить микропрограммное обеспечение на силовой части на более старую версию (r0128). - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).

Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F31100 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: ошибка интервала нулевых меток</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. Для датчиков с кодированным расстоянием интервал нулевых меток вычисляется из определенных попарно нулевых меток. Из этого следует, что одна отсутствующая нулевая метка в зависимости от образования пары не может привести к ошибке и не сказывается в системе. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в p0425 (круговой датчик) или p0424 (линейный датчик). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Последний измеренный интервал нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика). Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток. Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- Проверить штекерные разъемы.</li> <li>- Проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).</li> <li>- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0424, p0425).</li> <li>- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (p0438).</li> <li>- Заменить датчик или кабель датчика.</li> </ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F31101 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: нулевая метка отсутствует</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	1.5 x спараметрированный интервал нулевых меток был превышен. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в p0425 (круговой датчик) или p0424 (линейный датчик). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): кол-во инкрементов после POWER ON или с последней определенной нулевой метки (4 инкремента = 1 деление датчика). Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- Проверить штекерные разъемы.</li> <li>- Проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).</li> <li>- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0425).</li> </ul>

- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (r0438).
- Если r0437.1 активен, тогда проверить r4686.
- Заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F31103 (N, A) Датчик 1: ошибка амплитуды, дорожка R**

**Значение сообщения:** дорожка R: %1

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/ДТОРМОЗ, НЕТ)  
 Infeed: НЕТ

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Амплитуда сигнала нулевой метки (дорожка R) у датчика 1 не в диапазоне допуска. Ошибка может быть вызвана превышением униполярного уровня напряжения (RP/RN) или выходом за нижнюю границу дифф. амплитуды.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 уууухххх шестн.: уууу = 0, хххх = уровень сигнала дорожка R (16 бит со знаком).  
 Пороги срабатывания униполярного уровня сигнала датчика составляют около < 1400 мВ и > 3500 мВ.  
 Порог срабатывания для дифф. уровня сигнала датчика составляют около < 1600 мВ.  
 Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес.  
 Указание:  
 Аналоговое значение ошибки амплитуды измерено не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.  
 Значение ошибки может быть представлено только между -32767 ... 32767 дес. (-770 ... 770 мВ).  
 Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий.  
 - Наличие свойств модуля датчика (r0459.31 = 1).  
 - Активированный контроль (r0437.31 = 1).  
 Смотри также: r0491

**Помощь:**

- Проверить диапазон числа оборотов, частотной характеристики (амплитудно-частотной) измерительного устройства может быть недостаточно для диапазона числа оборотов.
- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.
- Проверить штекерные разъемы и контакты.
- Проверить, подключена ли нулевая отметка и не перепутана ли полярность сигнальных кабелей RP и RN.
- Заменить кабель датчика.
- При загрязнении кодирующего диска или износе подсветки заменить датчик.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F31110 (N, A) Датчик 1: нарушение последовательной коммуникации**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 дес.

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/ДТОРМОЗ, НЕТ)  
 Infeed: НЕТ

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Ошибка передачи последовательного коммуникационного протокола между датчиком и модулем обработки результатов.



Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):

Бит 0: бит аварийного сообщения в протоколе позиции.

Бит 1: неправильный уровень в состоянии покоя в информационном кабеле.

Бит 2: датчик не отвечает (не подает стартового бита в течение 50 мс).

Бит 3: ошибка CRC: контрольная сумма в протоколе датчика не согласуется с данными.

Бит 4: неправильное квитирование от датчика: датчик неправильно понял задание или не может его выполнить.

Бит 5: внутренняя ошибка в последовательном драйвере: была запрошена недопустимая команда режима.

Бит 6: тайм-аут при циклическом чтении.

Бит 7: тайм-аут для связи регистров.

Бит 8: протокол слишком длинный (например > 64 бит).

Бит 9: переполнение буфера приема.

Бит 10: ошибка фрейма при двойном чтении.

Бит 11: ошибка четности.

Бит 12: ошибка уровня информационного кабеля в течение паузы.

Бит 13: ошибка информационного кабеля.

Бит 14: ошибка при связи регистров.

**Помощь:**

По значению ошибки Бит 0 = 1:

- Датчик неисправен. В F31111 при необходимости можно узнать дополнительные подробности.

По значению ошибки Бит 1 = 1:

- Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.

По значению ошибки Бит 2 = 1:

- Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.

По значению ошибки Бит 3 = 1:

- ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика.

По значению ошибки Бит 4 = 1:

- ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.

По значению ошибки Бит 5 = 1:

- ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.

По значению ошибки Бит 6 = 1:

- Обновить микропрограммное обеспечение для модуля датчика.

По значению ошибки Бит 7 = 1:

- Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.

По значению ошибки Бит 8 = 1:

- Проверить параметрирование (r0429.2).

По значению ошибки Бит 9 = 1:

- ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.

По значению ошибки Бит 10 = 1:

- Проверить параметрирование (r0429.2, r0449).

По значению ошибки Бит 11 = 1:

- Проверить параметрирование (r0436).

По значению ошибки Бит 12 = 1:

- Проверить параметрирование (r0429.6).

По значению ошибки Бит 13 = 1:

- Проверить информационный кабель.

По значению ошибки Бит 14 = 1:

- Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F31111 (N, A) Датчик 1: внутренняя ошибка абсолютного датчика**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin, доп. информация: %2

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPM03, HET)  
Infeed: HET

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

<b>Причина:</b>	<p>Слово ошибки абсолютного датчика выводит установленные биты ошибки.  Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  уууухххх шестн.: уууу = дополнительная информация, хххх = причина ошибки  уууу = 0:  Бит 0: отказ подсветки.  Бит 1: слишком маленькая амплитуда сигнала.  Бит 2: ошибка значения позиции.  Бит 3: перенапряжение питания датчика.  Бит 4: пониженное напряжение питания датчика.  Бит 5: ток перегрузки питания датчика.  Бит 6: необходимо заменить батарею.  уууу = 1:  Бит 0: амплитуда сигнала вне диапазона регулирования.  Бит 1: ошибка интерфейса многооборотного датчика.  Бит 2: внутренняя ошибка данных (одно-/многооборотный датчик не одношаговый).  Бит 3: ошибка интерфейса EEPROM.  Бит 4: ошибка SAR-преобразователя.  Бит 5: ошибка при передаче данных регистра.  Бит 6: обнаружена внутренняя ошибка на Errg-контакте (nErr).  Бит 7: температура выше или ниже порога.  Смотри также: r0491</p>
<b>Помощь:</b>	<p>При уууу = 0:  По значению ошибки Бит 0 = 1:  Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  По значению ошибки Бит 1 = 1:  Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  По значению ошибки Бит 2 = 1:  Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  По значению ошибки Бит 3 = 1:  Неправильное напряжение питания 5 В.  При использовании SMC: проверить сменный кабель между датчиком и SMC или заменить SMC.  При использовании датчика двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  По значению ошибки Бит 4 = 1:  Неправильное напряжение питания 5 В.  При использовании SMC: проверить сменный кабель между датчиком и SMC или заменить SMC.  При использовании датчика двигателя с соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  По значению ошибки Бит 5 = 1:  Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  По значению ошибки Бит 6 = 1:  Необходимо заменить батарею (только для датчиков с дублирующей батареей).  При уууу = 1:  Датчик неисправен. Заменить датчик.</p>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31112 (N, A) Датчик 1: бит ошибки в последовательном протоколе установлен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPM03, HET) Infeed: HET
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Датчик передает через последовательный протокол установленный бит ошибки.  
Код ошибки (r0949, двоич. интерпретация):  
Бит 0: бит ошибки в позиционном протоколе.

**Помощь:** При коде ошибки Бит 0 = 1:  
При датчике EnDat F31111 передает по возможности следующие данные.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

### **F31115 (N, A) Датчик 1: амплитудная погрешность дорожки A или B ( $A^2 + B^2$ )**

**Значение сообщения:** дорожка A: %1, дорожка B: %2

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, НЕТ)  
Infeed: НЕТ

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Амплитуда (корень  $A^2 + B^2$ ) в датчике 1 превышает уровень допуска.

Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация):

уууухххх шестн.:

уууу = уровень сигнала дорожки B (16 бит со знаком)

хххх = уровень сигнала дорожки A (16 бит со знаком)

Номинально уровень сигнала датчика должен находиться в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %).

Порог срабатывания составляет < 170 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) и > 750 мВ.

Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес.

Примечание к модулю датчика для решающего устройства (например, SMC10):

Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2,0 среднеквадр. вольта). Порог срабатывания

составляет < 1070 мВ и > 3582 мВ.

Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 6666 шестн. = 26214 дес.

Примечание.

Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.

Смотри также: r0491

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.
- Проверить штекерные разъемы.
- Заменить датчик или кабель датчика.
- Проверить модуль датчика (например, контакты).
- Для измерительных систем без собственной опоры действует:
- Проверить юстировку считывающей головки и опору магнитного обода.
- Для измерительных систем с собственной опорой действует:
- Обеспечить отсутствие осевого давления на корпус датчика.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

<b>F31116 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: амплитудная погрешность контроль дорожки A + B</b>
<b>Значение сообщения:</b>	дорожка A: %1, дорожка B: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET) Infeed: HET
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Амплитуда равнонаправленных сигналов датчика A и B и амплитуда корня $A^2 + B^2$ в датчике 1 выходит за пределы диапазона допуска. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = уровень сигнала дорожки B (16 бит со знаком) хххх = уровень сигнала дорожки A (16 бит со знаком) Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Аппаратные пороги срабатывания составляют < 130 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) и > 955 мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес. Примечание. Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика. Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование. - Проверить штекерные разъемы. - Заменить датчик или кабель датчика. - Проверить модуль датчика (например, контакты).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F31117 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: ошибка инверсии сигнала A/B/R</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET) Infeed: HET
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	У датчика прямоугольных сигналов (биполярный, с двумя выводами) сигнал A*, B* и R* не инвертирован по отношению к сигналу A, B и R. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит 0 ... 15: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens. Бит 16: Ошибка дорожки A. Бит 17: Ошибка дорожки B. Бит 18: Ошибка дорожки R. Указание: Для SMC30 (только заказной номер 6SL3055-0AA00-5CA0 и 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 действует: Используется датчик прямоугольных сигналов без дорожки R и активирован контроль дорожек (p0405.2 = 1). Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	- Проверить датчик/кабель - Подает ли датчик сигналы и инвертированные сигналы к ним? Указание: Для SMC30 (только заказной номер 6SL3055-0AA00-5CA0 и 6SL3055-0AA00-5CA1) действует: - Проверить установку r0405 (p0405.2 = 1 возможно только при подключении датчика к X520).

У датчика прямоугольных сигналов без дорожки R при подключении к X520 (SMC30) или X23 (CUA32, CU310) установить следующие перемычки:

- Вывод 10 (опорный сигнал R) <--> Вывод 7 (питание датчика масса)
- Вывод 11 (опорный сигнал R инвертирован) <--> Вывод 4 (питание датчика)

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

### **F31118 (N, A) Датчик 1: разница числа оборотов вне допуска**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
Infeed: HET

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** У датчика HTL/TTL разница числа оборотов между несколькими циклами выборки превысила значение в p0492.  
Изменение сообщенного по возможности значения скорости вращения контролируется во время выборки регулятора тока.  
Датчик 1 используется как датчик двигателя, и как реакция на ошибку может запустить переключение на режим без датчика.  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Только для диагностики ошибок внутри компании Siemens.  
Смотри также: p0491, p0492

**Помощь:** - проверить подводящие кабели тахогенератора на предмет прерываний.  
- проверить заземление экрана тахогенератора.  
- при необходимости увеличить макс. разницу числа оборотов на цикл выборки (p0492).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

### **F31120 (N, A) Датчик 1: ошибка напряжения питания**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 дес.

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
Infeed: HET

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Была обнаружена ошибка напряжения питания для датчика 1.  
Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
Бит 0: пониженное напряжение в цепи считывания.  
Бит 1: ток перегрузки при питании датчика.  
Бит 2: ток перегрузки при питании датчика на цепи возбуждения резольвера отрицательной.  
Бит 3: ток перегрузки при питании датчика на цепи возбуждения резольвера положительной.  
Бит 4: источник питания 24 В через силовой модуль (PM) перегружен.  
Бит 5: ток перегрузки на соединении EnDat преобразователя.  
Бит 6: перенапряжение на соединении EnDat преобразователя.  
Бит 7: аппаратная ошибка на соединении EnDat преобразователя.  
Указание:  
Спутывание кабелей датчика 6FX2002-2EQ00-.... и 6FX2002-2CH00-.... может привести к поломке датчика, т.к. выводы рабочего напряжения не совпадают.

	Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки Бит 0 = 1: - Подключен верный кабель датчика? - Проверить штекерные разъемы кабеля датчика. - SMC30: проверить параметрирование (r0404.22). По значению ошибки Бит 1 = 1: - Подключен верный кабель датчика? - Проверить штекерные разъемы кабеля датчика. По значению ошибки Бит 2 = 1: - Подключен верный кабель датчика? - Заменить датчик или кабель датчика. По значению ошибки Бит 3 = 1: - Подключен верный кабель датчика? - Заменить датчик или кабель датчика. По значению ошибки Бит 5 = 1: - Измерительный прибор подключен к преобразователю правильно? - Заменить измерительный прибор или кабель к измерительному прибору. По значению ошибки Бит 6, 7 = 1: - Заменить неисправный преобразователь EnDat 2.2.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31121 (N, A) Датчик 1: ошибка грубого положения**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (НЕТ) Infeed: НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	При регистрации фактического значения обнаружена ошибка на модуле. Из-за этой ошибки необходимо допустить, что регистрация фактического значения подает неправильное грубое положение. Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	Заменить двигатель с DRIVE-CLiQ или соответствующий модуль датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31122 Датчик 1: ошибка внутреннего напряжения питания**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК Infeed: НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка внутреннего опорного напряжения ASIC для датчика 1. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: ошибка опорного напряжения. 2: внутреннее пониженное напряжение. 3: внутреннее перенапряжение.

**Помощь:** Заменить двигатель с DRIVE-CLiQ или соответствующий модуль датчика.

---

**F31123 (N, A) Датчик 1: униполярный уровень сигнала A/B вне допуска**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
Infeed: HET

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Униполярный уровень (AP/AN или BP/BN) у датчика 1 лежит вне допуска.  
Код ошибки (r0949, двоич. интерпретация):  
Бит 0 = 1: AP или AN вне допуска.  
Бит 16 = 1: BP или BN вне допуска.  
Номинально униполярный уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 2500 мВ +/- 500 мВ.  
Порог срабатывания составляет < 1700 мВ и > 3300 мВ.  
Примечание.  
Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий.  
- Наличие свойств модуля датчика (r0459.31 = 1).  
- Активированный контроль (r0437.31 = 1).  
Смотри также: r0491

**Помощь:** - Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.  
- Проверить штекерные разъемы и контакты.  
- Проверить короткое замыкание сигнального кабеля с массой или рабочее напряжение.  
- Заменить кабель датчика.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F31125 (N, A) Датчик 1: амплитудная погрешность, перерегулирование дорожки A или B**

**Значение сообщения:** дорожка A: %1, дорожка B: %2

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
Infeed: HET

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Амплитуда дорожки A или B датчика 1 выходит за диапазон допуска.  
Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
уууухххх шестн.:  
уууу = уровень сигнала дорожки B (16 бит со знаком)  
хххх = уровень сигнала дорожки A (16 бит со знаком)  
Номинально уровень сигнала датчика должен находиться в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %).  
Порог срабатывания составляет > 750 мВ. Также перерегулировка преобразователя A/D ведет к этой ошибке.  
Уровень сигнала с пиковым значением 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес.  
Примечание для датчика модуля для решающего устройства (например, SMC10):  
Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2,0 среднеквадр. вольта). Порог срабатывания составляет > 3582 мВ.  
Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 6666 шестн. = 26214 дес.  
Примечание.  
Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.  
Смотри также: r0491

**Помощь:** - Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.  
- Заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F31126 (N, A) Датчик 1: амплитуда АВ слишком высокая**

**Значение сообщения:** амплитуда: %1, угол: %2  
**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPМОЗ, НЕТ)  
 Infeed: НЕТ  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** Амплитуда (корень  $A^2 + B^2$  или  $|A| + |B|$ ) датчика 1 превышает допуск.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 уууухххх шестн:  
 уууу = угол  
 хххх = амплитуда, т.е. корень  $A^2 + B^2$  (16 бит без знака)  
 Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %).  
 Порог срабатывания составляет для амплитуды сигнала  $|A| + |B| > 1120$  мВ или корень  $(A^2 + B^2) > 955$  мВ.  
 Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 299 шестн = 10650 дес  
 Угол 0 ... FFFF шестн соответствует 0 ... 360 градусам точного положения. Ноль градусов находится на отрицательном прохождении нуля дорожки В.  
 Указание:  
 Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.  
 Смотри также: r0491  
**Помощь:** - Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.  
 - Заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F31129 (N, A) Датчик 1: слишком большая разница положений датчик Холла/дорожка C/D и дорожка A/B**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPМОЗ, НЕТ)  
 Infeed: НЕТ  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** Ошибка для дорожки C/D превышает +/-15 ° механически или +/-60 ° электрически или ошибка сигналов Холла больше +/-60 ° электрически.  
 Период дорожки C/D соответствует 360 ° механически.  
 Период сигналов Холла соответствует 360 ° электрически.  
 Контроль срабатывает, к примеру, тогда, когда датчики Холла в качестве эквивалента для дорожки C/D были подключены с неправильным направлением вращения или подают слишком неточные значения.  
 После точной синхронизации через одну референтную метку или 2 референтные метки у датчиков с кодированным расстоянием эта ошибка более не запускается, а запускается предупреждение A31429.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 Для дорожки C/D действует:  
 измеренная погрешность как механический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).



Для сигналов Холла действует:  
измеренная погрешность как электрический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).  
Смотри также: r0491

<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>- дорожка C или D не подключена.</li><li>- исправить направление вращения возможно подключенного в качестве эквивалента для дорожки C/D датчика Холла.</li><li>- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li><li>- проверить юстировку датчика Холла.</li></ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31130 (N, A) Датчик 1: нулевая метка и положение из грубой синхронизации неправильные**

<b>Значение сообщения:</b>	угловое отклонение электрическое: %1, угол механический: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	После инициализации положения полюсов с помощью дорожки C/D, сигналов Холла или идентификации положения полюсов была зарегистрирована нулевая метка вне допустимого диапазона. Для датчиков с кодированным расстоянием проверка осуществляется после перехода через 2 нулевые метки. Точная синхронизация не выполняется. При инициализации через дорожку C/D (r0404) проверяется, появляется ли нулевая метка в угловом диапазоне +/-18 ° механически. При инициализации через датчики Холла (r0404) или идентификацию положения полюса (r1982) проверяется, появляется ли нулевая метка в угловом диапазоне +/-60 ° электрически. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн. уууу: определенная механическая позиция нулевой метки (пригодно только для дорожки C/D). хххх: отклонение нулевой метки от ожидаемой позиции как электрический угол. Нормирование: 32768 дес. = 180 ° Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>- Проверить и при необходимости исправить r0431 (возможно, запустить через r1990 = 1).</li><li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li><li>- Проверить штекерные разъемы.</li><li>- У датчика Холла как эквивалента для дорожки C/D проверить соединение.</li><li>- Проверить дорожку C или D.</li><li>- Заменить датчик или кабель датчика.</li></ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31131 (N, A) Датчик 1: слишком большая инкрементальная/абсолютная погрешность положения**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

<b>Причина:</b>	<p>Абсолютный датчик:          При циклическом чтении абсолютного положения было определено слишком большое отклонение от инкрементального положения. Считанное абсолютное положение отклоняется.          Предельное значение для отклонения:          - Датчик EnDat: подается датчиком и составляет мин. 2 квадранта (например, EQ1 1325 &gt; 2 квадрантов, EQN 1325 &gt; 50 квадрантов).          - Другие датчики: 15 делений = 60 квадрантов.</p> <p>Инкрементальный датчик:          При прохождении нулевого импульса было определено отклонение инкрементального положения.          Для эквидистантных нулевых меток:          - Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок.          Следующие нулевые отметки должны находиться в n-кратном интервале от первой нулевой отметки.          Для нулевых марок с кодированием интервала:          - Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок.          Следующие пары нулевых отметок должны находиться в ожидаемом интервале от первой пары нулевых отметок.</p> <p>Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):          Отклонение в квадрантах (1 деление = 4 квадранта).          Смотри также: r0491</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- Проверить штекерные разъемы.</li> <li>- Заменить датчик или кабель датчика.</li> <li>- Проверить кодирующий диск на предмет загрязнения или сильных внешних магнитных полей.</li> <li>- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (r0425).</li> <li>- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (r0438).</li> </ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F31135</b>	<b>Датчик 1: ошибка при определении положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, HET) Infeed: HET
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	<p>Датчик DRIVE-CLiQ побитно передает доп. информацию во внутреннем слове состояния/ошибки. Часть этих битов ведет к срабатыванию этой ошибки. Другие биты являются индикацией состояния. Слово состояния/ошибки индицируется в значении ошибки.          Значение ошибки (r0949, двоич. интерпретация):          Бит 0: F1 (индикация состояния безопасности)          Бит 1: F2 (индикация состояния безопасности)          Бит 2: подсветка (зарезервировано)          Бит 3: амплитуда сигнала (зарезервировано)          Бит 4: значение позиции (зарезервировано)          Бит 5: перенапряжение (зарезервировано)          Бит 6: пониженное напряжение (зарезервировано)          Бит 7: ток перегрузки (зарезервировано)          Бит 8: батарея (зарезервировано)          Бит 16: подсветка (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)          Бит 17: амплитуда сигнала (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)          Бит 18: однооборотный датчик, позиция 1 (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)          Бит 19: перенапряжение (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)          Бит 20: пониженное напряжение (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)          Бит 21: ток перегрузки (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)          Бит 22: превышение температуры (--&gt; F3x405, x = 1, 2, 3)          Бит 23: однооборотный датчик, позиция 2 (индикация состояния безопасности)</p>

Бит 24: однооборотный датчик, система (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 25: однооборотный датчик, Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 26: многооборотный датчик, позиция 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 27: многооборотный датчик, позиция 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 28: многооборотный датчик, система (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 29: многооборотный датчик, Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 30: многооборотный датчик, Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 31: многооборотный датчик, батарея (зарезервировано)

**Помощь:** Заменить датчик DRIVE-CLiQ.

---

### **F31136 Датчик 1: ошибка при определении информации многооборотного датчика**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
Infeed: HET

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Датчик DRIVE-CLiQ побитно передает доп. информацию во внутреннем слове состояния/ошибки. Часть этих битов ведет к срабатыванию этой ошибки. Другие биты являются индикацией состояния. Слово состояния/ошибки индицируется в значении ошибки.

Значение ошибки (r0949, двоич. интерпретация):

Бит 0: F1 (индикация состояния безопасности)  
 Бит 1: F2 (индикация состояния безопасности)  
 Бит 2: подсветка (зарезервировано)  
 Бит 3: амплитуда сигнала (зарезервировано)  
 Бит 4: значение позиции (зарезервировано)  
 Бит 5: перенапряжение (зарезервировано)  
 Бит 6: пониженное напряжение (зарезервировано)  
 Бит 7: ток перегрузки (зарезервировано)  
 Бит 8: батарея (зарезервировано)  
 Бит 16: подсветка (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 17: амплитуда сигнала (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 18: однооборотный датчик, позиция 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 19: перенапряжение (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 20: пониженное напряжение (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 21: ток перегрузки (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 22: превышение температуры (--> F3x405, x = 1, 2, 3)  
 Бит 23: однооборотный датчик, позиция 2 (индикация состояния безопасности)  
 Бит 24: однооборотный датчик, система (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 25: однооборотный датчик, Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 26: многооборотный датчик, позиция 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 27: многооборотный датчик, позиция 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 28: многооборотный датчик, система (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 29: многооборотный датчик, Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 30: многооборотный датчик, Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 31: многооборотный датчик, батарея (зарезервировано)

**Помощь:** Заменить датчик DRIVE-CLiQ.

---

### **F31137 Датчик 1: внутренняя ошибка при определении положения**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
Infeed: HET

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок.

Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
 Только для внутренней диагностики ошибок SIEMENS

**Помощь:** Заменить датчик.

<b>F31138</b>	<b>Датчик 1: внутренняя ошибка при определении информации многооборотного датчика</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1 bin
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, НЕТ) Infeed: НЕТ
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
Причина:	Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок SIEMENS.
Помощь:	Заменить датчик.
<b>F31150 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: ошибка инициализации</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
Причина:	Выбранная в r0404 функциональность датчика работает с ошибками. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): Нарушенная функциональность датчика. Значение битов соответствует таковому из r0404 (к примеру, установлен бит 5: ошибка дорожки C/D). Смотри также: r0404, r0491
Помощь:	- Проверить правильность установки r0404. - Проверить используемый тип датчика (инкрементальный/абсолютный), а для SMCxx - кабель датчика. - При необходимости учитывать другие сообщения об ошибках, подробно описывающие ошибку.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F31151 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: скорость вращения датчика для инициализации слишком высока</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
Причина:	Скорость вращения датчика во время инициализации модуля датчика слишком высока.
Помощь:	Соответственно уменьшить скорость вращения датчика во время инициализации. При необходимости отключить контроль (r0437.29). Смотри также: r0437
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F31152 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: макс. входная частота превышена</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ДАТЧИК (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
Причина:	Макс. входная частота системы обработки датчика превышена. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Текущая входная частота в Гц. Смотри также: p0408
Помощь:	- Снизить скорость. - Использовать датчик с меньшим числом делений (p0408).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F31160 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: аналоговый датчик отказ канала A</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ) Infeed: ДАТЧИК (НЕТ)
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
Причина:	Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения. 2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4673). 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).
Помощь:	По значению ошибки = 1: - Проверить выходное напряжение аналогового датчика. По значению ошибки = 2: - Проверить напряжение на период датчика (p4673). По значению ошибки = 3: - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F31161 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: аналоговый датчик отказ канала B</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ) Infeed: ДАТЧИК (НЕТ)
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

<b>Причина:</b>	Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения. 2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4675). 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 1: - Проверить выходное напряжение аналогового датчика. По значению ошибки = 2: - Проверить напряжение на период датчика (p4675). По значению ошибки = 3: - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31163 (N, A) Датчик 1: значение положения аналогового датчика превышает предельное значение**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/ДТОРМОЗ, НЕТ) Infeed: ДАТЧИК (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Значение положения превысило допустимый диапазон в -0.5 ... +0.5. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: значение положения от LVDT-датчика. 2: значение положения из характеристики датчика.
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 1: - Проверить передаточное отношение LVDT (p4678). - Проверить подключение опорного сигнала на дорожке B. По значению ошибки = 2: - Проверить коэффициенты характеристики (p4663 ... p4666).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**A31400 (F, N) Датчик 1: порог предупреждения, ошибка интервала нулевых меток**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. У датчиков с кодированным расстоянием интервал нулевых меток вычисляется из опознанных попарно нулевых меток. Из этого следует, что отсутствующая нулевая метка в зависимости от образования пар не может привести к неполадке и не влияет на систему. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в r0425 (круговой датчик) или r0424 (линейный датчик). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Последний измеренный интервал нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика). Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток.

**Помощь:**

- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- проверить штекерные разъемы.
- проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).
- согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0424, p0425).
- заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при F: Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

### **A31401 (F, N) Датчик 1: порог предупреждения, отказ нулевой метки**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** 1.5-кратно спараметрированный интервал нулевых меток был превышен. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в p0425 (круговой датчик) или p0424 (линейный датчик).  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Кол-во инкрементов после POWER ON или с последней определенной нулевой метки (4 инкремента = 1 деление датчика).

**Помощь:**

- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- проверить штекерные разъемы.
- проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).
- согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0425).
- заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при F: Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

### **F31405 (N, A) Датчик 1: недопустимая температура в системе обработки датчика**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Система обработки датчика на двигателе с DRIVE-CLiQ определила недопустимую температуру. Порог ошибки составляет 125 °С.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Измеренная температура модулей в 0.1 °С.

**Помощь:** Уменьшить внешнюю температуру на соединении DRIVE-CLiQ двигателя.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

<b>A31407 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: достигнута граница функции</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Датчик достиг одной из своих функциональных границ. Рекомендуется выполнить обслуживание Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: инкрементальные сигналы 3: абсолютная дорожка 4: кодовое соединение
Помощь:	Выполнить обслуживание. При необходимости заменить датчик. Указание: Актуальный функциональный резерв датчика можно посмотреть через r4651. Смотри также: r4650, r4651
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A31410 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: последовательная коммуникация</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1 дес.
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка передачи последовательного протокола коммуникации между датчиком и модулем обработки SMCxx. Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация): Бит 0: бит ошибки в протоколе позиций. Бит 1: неправильный уровень покоя на кабеле данных. Бит 2: датчик не отвечает (не подает стартового бита в течение 50 мсек). Бит 3: ошибка CRC: контрольная сумма в протоколе датчика не согласуется с данными. Бит 4: ошибочное квитирование от датчика: датчик не правильно понял задание или не может его выполнить. Бит 5: внутренняя ошибка в последовательном драйвере: была запрошена недопустимая команда режима. Бит 6: таймаут при циклическом чтении. Бит 8: слишком длинный протокол (к примеру > 64 бит). Бит 9: переполнение буфера приема Бит 10: ошибка фрейма при двойном чтении. Бит 11: ошибка четности. Бит 12: ошибка уровня кабеля данных в течение времени MonoPur.
Помощь:	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - заменить датчик
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой



<b>A31411 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: абс. датчик сигнализирует предупреждения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin, доп. информация: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Слово ошибки абсолютного датчика содержит установленные биты предупреждения. Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация): уууухххх шестн: уууу = дополнительная информация, хххх = причина ошибки уууу = 0: Бит 0: частота превышена (слишком высокая скорость). Бит 1: температура превышена. Бит 2: резерв регулирования подсветки превышен. Бит 3: батарея разряжена. Бит 4: переход через референтную точку. уууу = 1: Бит 0: амплитуда сигнала вне диапазона регулирования. Бит 1: ошибка интерфейса многооборотного датчика. Бит 2: внутренняя ошибка данных (одно-/многооборотный датчик не одношаговый). Бит 3: ошибка интерфейса EEPROM. Бит 4: SAR_ошибка преобразователя. Бит 5: ошибка при передаче данных регистра. Бит 6: обнаружена внутренняя ошибка на Eppog-контакте (nErr). Бит 7: температура выше или ниже порога. Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	Заменить датчик.
<b>Реакция при F:</b>	Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование при F:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой

---

<b>A31412 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: бит ошибки в последовательном протоколе установлен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Датчик пересылает через последовательный протокол установленный бит ошибки. Код предупреждения (r2124, двоич. интерпретация): Бит 0: бит ошибки в протоколе позиций. Бит 1: бит предупреждения в протоколе позиций.
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Проверить штекерные разъемы. - Заменить датчик или кабель датчика.
<b>Реакция при F:</b>	Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование при F:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой

<b>A31414 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: ошибка амплитуды дорожки C или D (C<sup>2</sup> + D<sup>2</sup>)</b>
<b>Значение сообщения:</b>	дорожка C: %1, дорожка D: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Амплитуда (C <sup>2</sup> + D <sup>2</sup> ) дорожки C или D датчика или из сигналов Холла выходит за пределы диапазона допуска. Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = уровень сигнала дорожки D (16 бит со знаком) хххх = уровень сигнала дорожки C (16 бит со знаком) Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Пороги срабатывания составляют < 230 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) или > 750 мВ. Уровень сигнала 500 мВ с пиковым значением соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес. Примечание. Если амплитуда выходит за пределы диапазона допуска, то она не может использоваться для инициализации стартовой позиции.
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - заменить датчик или кабель датчика. - проверить модуль датчика (к примеру, контакты) - проверить датчик Холла.
<b>Реакция при F:</b>	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование при F:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<b>A31415 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: амплитудное предупреждение, дорожки A или B (A<sup>2</sup> + B<sup>2</sup>)</b>
<b>Значение сообщения:</b>	амплитуда: %1, угол: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Амплитуда (корень A <sup>2</sup> + B <sup>2</sup> ) датчика 1 выходит за диапазон допуска. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = угол хххх = амплитуда, т.е. корень A <sup>2</sup> + B <sup>2</sup> (16 бит без знака) Номинально уровень сигнала датчика должен составлять 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Порог срабатывания составляет < 230 мВ (учитывать частотную характеристику датчика). Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 299A шестн = 10650 дес Угол 0 ... FFFF шестн соответствует 0 ... 360 градусам точного положения. Ноль градусов находится на отрицательном прохождении нуля дорожки B. Примечание к модулям датчика для решающего устройства (например, SMC10): Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2.0 Veff). Порог срабатывания составляет < 1414 мВ (1.0 Veff). Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 3333 шестн = 13107 дес Указание: Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика. Смотри также: p0491

<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить диапазон скорости, частотной (амплитудно-частотной) характеристики измерительного устройства недостаточно для диапазона скорости.</li> <li>- Проверить проводку кабелей датчика и экранирование на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- Проверить штекерные разъемы.</li> <li>- Заменить датчик или кабель датчика.</li> <li>- Проверить модуль датчика (например, контакты).</li> <li>- При загрязнении диска с кодовыми метками или износе подсветки заменить датчик.</li> </ul>
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A31418 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: разница числа оборотов на частоту выборки превышена</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	У датчика HTL/TTL разница числа оборотов между двумя циклами выборки превысила значение в r0492. Изменение сообщенного по возможности фактического значения скорости вращения контролируется во время выборки регулятора тока. Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Только для диагностики ошибок внутри компании Siemens. Смотри также: r0492
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить подводящий кабель тахогенератора на предмет прерываний.</li> <li>- проверить заземление экрана тахогенератора.</li> <li>- при необходимости увеличить установку r0492.</li> </ul>
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A31419 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: дорожка A или B вне допуска</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Коррекция амплитуд/фаз/смещения для дорожки A или B на ограничении. Коррекция ошибок амплитуд: амплитуда B/амплитуда A = 0.78 ... 1.27 Фаза: <84 градусов или >96 градусов SMC20: коррекция смещения: +/-140 мВ SMC10: коррекция смещения: +/-650 мВ Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): xxxx1: минимум из коррекции смещения, дорожка B xxxx2: максимум из коррекции смещения, дорожка B xxx1x: минимум из коррекции смещения, дорожка A xxx2x: максимум из коррекции смещения, дорожка A xx1xx: минимум из коррекции амплитуд, дорожка B/A xx2xx: максимум из коррекции амплитуд, дорожка B/A x1xxx: минимум коррекции ошибок фаз

	x2xxx: максимум ошибок коррекции фаз 1xxxx: минимум кубической коррекции 2xxxx: максимум кубической коррекции Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	- проверить механические монтажные допуски для не встроенных датчиков (к примеру, зубчатый датчик). - проверить штекерные разъемы (и переходные сопротивления). - проверить сигналы датчика. - заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A31421 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: ошибка грубого положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При регистрации фактического значения была определена ошибка. Из-за этой ошибки необходимо допустить, что регистрация фактического значения выводит неправильное грубое положение. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 3: абсолютная позиция последовательного протокола и дорожка A/B отличаются более чем на половину деления датчика. Абсолютная позиция в квадранте должна иметь свое нулевое положение, в котором обе дорожки являются отрицательными. В случае ошибки положение может иметь погрешность на одно деление датчика.
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 3: - В случае стандартного датчика с кабелем при необходимости связаться с изготовителем. - Исправить согласование дорожек с переданным последовательно значением позиции. Для этого подключить обе дорожки с инверсией на модуле датчика (поменять A на A* и B на B*) или для программируемого датчика проконтролировать смещение нулевой точки позиции.
Реакция при F:	Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A31422 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: число импульсов датчика прямоугольных сигналов вне диапазона допуска</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. При активированной коррекции числа импульсов датчика прямоугольных импульсов и перепараметрированной ошибке 31131 появляется это предупреждение, если аккумулятор содержит значения, превышающие r4683 или r4684. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается r0425 (круговой датчик). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Накопленные дифф. импульсы в делениях датчика. Смотри также: r0491

<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- проверить штекерные разъемы.</li> <li>- проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).</li> <li>- согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0424, p0425).</li> <li>- заменить датчик или кабель датчика.</li> </ul>
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A31429 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: слишком большая разница положений датчик Холла/дорожка C/D и дорожка A/B</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Ошибка для дорожки C/D превышает +/-15 ° механически или +/-60 ° электрически или ошибка сигналов Холла больше +/-60 ° электрически.</p> <p>Период дорожки C/D соответствует 360 ° механически.</p> <p>Период сигналов Холла соответствует 360 ° электрически.</p> <p>Контроль срабатывает, к примеру, тогда, когда датчики Холла в качестве эквивалента для дорожки C/D были подключены с неправильным направлением вращения или подают слишком неточные значения.</p> <p>Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):</p> <p>Для дорожки C/D действует:</p> <p>измеренная погрешность как механический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).</p> <p>Для сигналов Холла действует:</p> <p>измеренная погрешность как электрический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).</p> <p>Смотри также: p0491</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- дорожка C или D не подключена.</li> <li>- исправить направление вращения возможно подключенного в качестве эквивалента для дорожки C/D датчика Холла.</li> <li>- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- проверить юстировку датчика Холла.</li> </ul>
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A31431 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: слишком большая инкрементальная/абсолютная погрешность положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>При прохождении нулевого импульса было определено отклонение инкрементального положения.</p> <p>Для эквидистантных нулевых меток:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок.</li> </ul> <p>Следующие нулевые отметки должны находиться в n-кратном интервале от первой нулевой отметки.</p> <p>Для нулевых марок с кодированием интервала:</p>

- Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок. Следующие пары нулевых отметок должны находиться в ожидаемом интервале от первой пары нулевых отметок.  
 Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 Отклонение в квадрантах (1 деление = 4 квадранта).  
 Смотри также: r0491

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы.
- Заменить датчик или кабель датчика.
- Устранить загрязнение кодирующего диска или сильные магнитные поля.

Реакция при F: Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)  
 Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

**A31432 (F, N) Датчик 1: адаптация положения ротора исправляет отклонение**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** На дорожке A/B импульсы были потеряны или их было подсчитано слишком много. Коррекция этих импульсов выполняется в настоящий момент.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 Последнее измеренное отклонение интервала нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика).  
 Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток.

**Помощь:**

- проверить проводку кабелей датчика согласно требованиям ЭМС.
- проверить штекерные разъемы.
- заменить датчик или кабель датчика.
- проверить предельную частоту датчика.
- согласовать параметры для интервала нулевых меток (r0424, r0425).

Реакция при F: Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)  
 Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

**A31442 (F, N) Датчик 1: предварительное предупреждение о напряжении батареи**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Датчик использует батарею для сохранения многооборотной информации в отключенном состоянии. Напряжения батареи более недостаточно для дальнейшей буферизации многооборотной информации.

**Помощь:** Заменить батарею.

Реакция при F: Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)  
 Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

---

<b>A31443 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: униполярный уровень сигнала CD вне спецификации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Униполярный уровень (CP/CN или DP/DN) датчика 1 лежит вне допуска. Код предупреждения (r2124, двоич. интерпретация): Бит 0 = 1: CP или CN вне допуска. Бит 16 = 1: DP или DN вне допуска. Номинально униполярный уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 2500 мВ +/- 500 мВ. Порог срабатывания составляет < 1700 мВ и > 3300 мВ. Примечание. Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий. - Имеются свойства модуля датчика (r0459.31 = 1). - Активирован контроль (r0437.31 = 1). - См. также: r0491
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Проверить штекерные разъемы и контакты. - Дорожки C/D подключены правильно (не спутаны ли сигнальные кабели CP с CN или DP с DN)? - Заменить кабель датчика.
<b>Реакция при F:</b>	Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: HET
<b>Квиттирование при F:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой

---

<b>A31460 (N)</b>	<b>Датчик 1: аналоговый датчик отказ канала A</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения. 2: входное напряжение вне установленного в r4673 диапазона измерения. 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (r4676).
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 1: - Проверить выходное напряжение аналогового датчика. По значению предупреждения = 2: - Проверить напряжение на период датчика (r4673). По значению предупреждения = 3: - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (r4676).
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой

<b>A31461 (N)</b>	<b>Датчик 1: аналоговый датчик отказ канала В</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения. 2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4675). 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).
Помощь:	По значению предупреждения = 1: - Проверить выходное напряжение аналогового датчика. По значению предупреждения = 2: - Проверить напряжение на период датчика (p4675). По значению предупреждения = 3: - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A31462 (N)</b>	<b>Датчик 1: аналоговый датчик нет активного канала</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	У аналогового датчика канал А и канал В не активированы.
Помощь:	- Активировать канал А и/или канал В (p4670). - Проверить конфигурацию датчика (p0404.17). Смотри также: p4670
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A31463 (N)</b>	<b>Датчик 1: значение положения аналогового датчика превышает предельное значение</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Значение положения превысило допустимый диапазон в -0.5 ... +0.5. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: значение положения от LVDT-датчика. 2: значение положения из характеристики датчика.
Помощь:	По значению предупреждения = 1: - Проверить передаточное отношение LVDT (p4678). - Проверить подключение опорного сигнала на дорожке В. По значению предупреждения = 2: - Проверить коэффициенты характеристики (p4663 ... p4666).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой



---

**A31470 (F, N) Датчик 1: обнаружено загрязнение**

Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	На альтернативном интерфейсе датчиков для модуля датчика шкафного типа 30 (SMC30) через сигнал 0 на клемме X521.7 сигнализируется загрязнение датчика.
Помощь:	- Проверить штекерные разъемы. - Заменить датчик или кабел датчика.
Реация при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реация при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**F31500 (N, A) Датчик 1: отслеживание положения, превышение диапазона перемещения**

Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Привод/датчик превысил макс. возможный диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси без коррекции модулю. Значение необходимо считать в r0412 и интерпретировать, как число оборотов двигателя. При r0411.0 = 1 макс. диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси определен как 64-кратное (+/- 32-кратное) от r0421. При r0411.3 = 1 макс. диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси предварительно установлен на максимальное значение и составляет +/- r0412/2 (округлено до полного числа оборотов). Максимальное значение зависит от числа делений (r0408) и точного разрешения (r0419).
Помощь:	ошибка устраняется следующим образом: - включить ввод в эксплуатацию датчика (r0010 = 4). - отслеживание положения, сбросить позицию (r0411.2 = 1). - отключить ввод в эксплуатацию датчика (r0010 = 0). После квитировать неполадку и выполнить юстировку абсолютного датчика.
Реация при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реация при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31501 (N, A) Датчик 1: отслеживание положения, позиция датчика вне окна допуска**

Значение сообщения:	%1
Объект привода:	V_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Привод/датчик в отключенном состоянии был перемещен больше, чем установлено в окне допуска. Возможно, связи между механикой и датчиком более не существует. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): отклонение от последней позиции датчика в инкрементах абсолютного значения. Знак обозначает направление перемещения. Указание: Найденное отклонение индицируется и в r0477. Смотри также: r0413, r0477
<b>Помощь:</b>	Отслеживание положения сбрасывается следующим образом: - выбрать ввод в эксплуатацию датчика (r0010 = 4). - отслеживание положения, сбросить позицию (r0411.2 = 1). - отменить выбор ввода в эксплуатацию датчика (r0010 = 0). После квиттирования неполадку и при необходимости выполнить юстировку абсолютного датчика (p2507). Смотри также: r0010
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31502 (N, A) Датчик 1: датчик с измерительным редуктором без действительных сигналов**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Датчик с измерительным редуктором более не подает действительных сигналов.
<b>Помощь:</b>	Обеспечить подачу при работе всеми пристроенными с измерительным редуктором датчиками действительных фактических значений.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31503 (N, A) Датчик 1: отслеживание положения не может быть сброшено**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Отслеживание положения для измерительного не может быть сброшено.
<b>Помощь:</b>	ошибка устраняется следующим образом: - включить ввод в эксплуатацию датчика (r0010 = 4). - отслеживание положения, сбросить позицию (r0411.2 = 1). - отключить ввод в эксплуатацию датчика (r0010 = 0). После квиттирования неполадку и выполнить юстировку абсолютного датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

Реакция при A:       никакой  
Квиттирование  
при A:               никакой

---

**A31700           Датчик 1: проверка эффективности не возвращает ожидаемого значения**

**Значение сообщения:**       причина ошибки: %1 bin  
**Объект привода:**           V\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:**                   никакой  
**Квиттирование:**           никакой  
**Причина:**                 Слова ошибки датчика DRIVE-CliQ дает установленные биты ошибки.  
                                  Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
                                  Бит x = 1: проверка эффективности x не удалась.  
**Помощь:**                 Заменить датчик.

---

**N31800 (F)       Датчик 1: сборное сообщение**

**Значение сообщения:**       -  
**Объект привода:**           V\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:**                   Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, НЕТ)  
                                  Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)  
**Квиттирование:**           никакой  
**Причина:**                 Датчик двигателя определил минимум одну ошибку.  
                                  Смотри также: r0491  
**Помощь:**                 Выполнить обработку других имеющихся сообщений.  
Реакция при F:           Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, НЕТ)  
                                  Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)  
Квиттирование при F:   CРАЗУ ЖЕ

---

**F31801 (N, A)   Датчик 1 DRIVE-CLiQ: нет стробового бита**

**Значение сообщения:**       номер компонента: %1, причина ошибки: %2  
**Объект привода:**           V\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:**                   Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, НЕТ)  
                                  Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)  
**Квиттирование:**           CРАЗУ ЖЕ  
**Причина:**                 Ошибка коммуникации DRIVE-CliQ от управляющего модуля к затронутому датчику.  
                                  Причина ошибки:  
                                  10 (= 0A шестн):  
                                  Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен.  
                                  Указание по значению сообщения:  
                                  Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
                                  0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки  
                                  Смотри также: r0491  
**Помощь:**                 - Проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.  
                                  - Заменить соответствующий компонент.  
                                  Смотри также: r9916  
Реакция при N:         никакой  
Квиттирование при N:   никакой  
Реакция при A:         никакой  
Квиттирование при A:   никакой

<b>F31802 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: переполнение разделения времени</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Возникло переполнение слота на датчике 1. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): ух шестн: у = затронутая функция (внутренняя диагностика ошибок Siemens), x = затронутый слот x = 9: переполнение быстрого (такт регулятора тока) слота. x = A: переполнение среднего слота. x = C: переполнение медленного слота. ух = 3E7: 999: тайм-аут при ожидании SYNO (к примеру, неожиданный возврат в ациклический режим). Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	Увеличить время выборки регулятора тока. Указание: При времени выборки регулятора тока = 31.25 мкс использовать SMx20 с заказным номером 6SL3055-0AA00-5xA3.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F31804 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: ошибка контрольной суммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON (СРАЗУ ЖЕ)
<b>Причина:</b>	При выгрузке программной памяти на модуле датчика возникла ошибка контрольной суммы. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн. уууу: затронутая область памяти. хххх: разница между контрольной суммой при POWER ON и актуальной контрольной суммой. Смотри также: r0491
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Обновить микропрограммное обеспечение (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4). - Проверить, соблюдается ли допустимая температура окружающей среды для компонента. - Заменить модуль датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31805 (N, A) Датчик 1: неправильная контрольная сумма EPROM**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** V\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, НЕТ)  
Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Внутренние данные параметров нарушены  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
01: ошибка доступа EEPROM.  
02: слишком большое количество блоков в EEPROM.  
Смотри также: r0491

**Помощь:** Заменить модуль.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F31806 (N, A) Датчик 1: инициализация не удалась**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** V\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, НЕТ)  
Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Инициализация датчика не удалась.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
Бит 0, 1: инициализация датчика при вращающемся двигателе не удалась (отклонение грубого и точного положения в делениях датчика/4).  
Бит 2: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки A.  
Бит 3: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки B.  
Бит 4: не удалось согласовать среднее напряжение для входа ускорения.  
Бит 5: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки Safety A.  
Бит 6: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки Safety B.  
Бит 7: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки C.  
Бит 8: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки D.  
Бит 9: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки R.  
Бит 10: разница средних напряжений между A и B слишком велика (> 0.5 В).  
Бит 11: разница средних напряжений между C и D слишком велика (> 0.5 В).  
Бит 12: разница средних напряжений между Safety A и Safety B слишком велика (> 0.5 В).  
Бит 13: разница средних напряжений между A и Safety B слишком велика (> 0.5 В).  
Бит 14: разница средних напряжений между B и Safety A слишком велика (> 0.5 В).  
Бит 15: стандартная погрешность полученных средних напряжений слишком велика (> 0.3 В).  
Бит 16: внутренняя ошибка – ошибка при чтении регистра (CAFE).  
Бит 17: внутренняя ошибка – ошибка при записи регистра (CAFE).  
Бит 18: внутренняя ошибка – согласование средних напряжений отсутствует.  
Бит 19: внутренняя ошибка – ошибка доступа ADC.  
Бит 20: внутренняя ошибка – переход через ноль не найден.  
Бит 28: ошибка при инициализации измерительного прибора EnDat 2.2.  
Бит 29: ошибка при выгрузке данных из измерительного прибора EnDat 2.2.  
Бит 30: ошибка контрольной суммы EEPROM измерительного прибора EnDat 2.2.  
Бит 31: противоречивые данные измерительного прибора EnDat 2.2.  
Указание:  
Бит 0, 1: биты 6SL3055-0AA00-5\*A0  
Бит 2 ... 20: от 6SL3055-0AA00-5\*A1  
Смотри также: r0491

**Помощь:** Квиттировать ошибку.  
 Если ошибка не квиттируется:  
 Бит 2 ... 9: проверить источник питания датчика.  
 Бит 2 ... 14: проверить соответствующий кабель.  
 Бит 15 без других битов: проверить дорожку R, проверить установки в r0404.  
 Бит 28: проверить кабель между преобразователем EnDat 2.2 и измерительным прибором.  
 Бит 29 ... 31: заменить неисправный измерительный прибор.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**A31811 (F, N) Датчик 1: серийный номер датчика изменен.**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Серийный номер датчика синхронного двигателя изменился. Изменение контролируется только для датчиков с серийным номером (к примеру, датчики EnDat) и встраиваемых двигателей (к примеру, r0300 = 401) или двигателей сторонних производителей (r0300 = 2).  
 Причина 1:  
 - Был заменен датчик.  
 Причина 2:  
 - Новый ввод в эксплуатацию стороннего, встроенного или линейного двигателя.  
 Причина 3:  
 - Был заменен двигатель со встроенным и отъюстированным датчиком.  
 Причина 4:  
 - Микропрограммное обеспечение было обновлено на версию, выполняющую проверку серийных номеров датчиков.  
 Указание:  
 При регулировке положения серийный номер применяется при Старте юстировки (p2507 = 2).  
 В случае отъюстированного датчика (p2507 = 3) серийный номер проверяется на предмет изменения и при необходимости юстировка сбрасывается (p2507 = 1).  
 Для пропуска контроля серийного номера действовать следующим образом:  
 - Установить следующий серийный номер для соответствующего блока данных датчика: p0441 = FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.  
 - Спараметрировать F07414 на тип сообщения N (p2118, p2119).  
 Смотри также: r0491

**Помощь:** По причине 1, 2:  
 Выполнить автоматическую юстировку с помощью идентификации положения полюсов. Квиттировать ошибку. Запустить идентификацию положения полюсов с помощью r1990 = 1. После проверить правильность выполнения идентификации положения полюсов.  
 SERVO:  
 если в r1980 выбран метод идентификации положения полюсов и r0301 не содержит типа двигателя с юстированным на заводе датчиком, то r1990 активируется автоматически.  
 или  
 установить юстировку через параметр r0431. При этом новый серийный номер применяется автоматически.  
 или  
 выполнить механическую юстировку датчика. Применить новый серийный номер с помощью r0440 = 1.  
 По причине 3, 4:  
 Применить новый серийный номер с помощью r0440 = 1.

Реакция при F: Vector: НЕТ (ВЫКЛ2, ДАТЧИК)  
 Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:

---

**F31812 (N, A)   Датчик 1: запрошенный цикл или синхронизация RX / TX не поддерживается**

**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**        V\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:**                ВЫКЛ2  
**Квиттирование:**        CРАЗУ ЖЕ  
**Причина:**                Запрошенный из управляющего модуля цикл, к примеру, синхронизация RX / TX, не поддерживается  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
0: цикл приложения не поддерживается.  
1: цикл DRIVE-CLiQ не поддерживается.  
2: интервал между моментами времени RX и TX слишком мал.  
3: момент времени TX слишком рано.  
**Помощь:**                Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
Реакция при N:        никакой  
Квиттирование        никакой  
при N:  
Реакция при A:        никакой  
Квиттирование        никакой  
при A:

---

**F31813           Датчик 1: аппаратное обеспечение, отказ логического блока**

**Значение сообщения:**        причина ошибки: %1 bin  
**Объект привода:**        V\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:**                Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
                              Infeed: HET  
**Квиттирование:**        БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:**                Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок.  
Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
Бит 0: ALU сработал watchdog.  
Бит 1: ALU обнаружил ошибку стробовых импульсов.  
**Помощь:**                Заменить датчик.

---

**F31820 (N, A)   Датчик 1 DRIVE-CLiQ: ошибка телеграммы**

**Значение сообщения:**        номер компонента: %1, причина ошибки: %2  
**Объект привода:**        V\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:**                Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
                              Infeed: ВЫКЛ2  
**Квиттирование:**        CРАЗУ ЖЕ  
**Причина:**                Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику.  
Причина ошибки:  
1 (= 01 шестн):  
Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC).  
2 (= 02 шестн):  
Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема.  
3 (= 03 шестн):  
Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема.  
4 (= 04 шестн):  
Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема.  
5 (= 05 шестн):  
Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема.

6 (= 06 шестн):  
 Адрес компонента в телеграмме и в списке приема не совпадают.  
 7 (= 07 шестн):  
 Ожидается телеграмма SYNC, но принятая телеграмма не является таковой.  
 8 (= 08 шестн):  
 Ожидается не телеграмма SYNC, но принятая телеграмма является таковой.  
 9 (= 09 шестн):  
 Бит ошибки в полученной телеграмме установлен.  
 16 (= 10 шестн):  
 Полученная телеграмма поступила слишком рано.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки  
 Смотри также: r0491

**Помощь:**  
 - Выполнить POWER ON (выключить/включить).  
 - Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.  
 - Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).  
 Смотри также: r9916

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F31835 (N, A) Датчик 1 DRIVE-CLiQ: ошибка циклической передачи данных**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
 Infeed: ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников.

Причина ошибки:  
 33 (= 21 шестн):  
 Циклическая телеграмма еще не поступила.  
 34 (= 22 шестн):  
 Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы.  
 64 (= 40 шестн):  
 Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки  
 Смотри также: r0491

**Помощь:**  
 - выполнить POWER ON.  
 - заменить соответствующий компонент.  
 Смотри также: r9916

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой



---

<b>F31836 (N, A)</b>	<b>Датчик 1 DRIVE-CLiQ: ошибка передачи для данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки Смотри также: р0491
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F31837 (N, A)</b>	<b>Датчик 1 DRIVE-CLiQ: ошибка компонента</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки Смотри также: р0491
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (р9904). - заменить данный компонент.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F31845 (N, A)</b>	<b>Датчик 1 DRIVE-CLiQ: ошибка циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, HET) Infeed: ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Причина ошибки: 11 (= 0В шестн): Ошибка синхронизации при переменнo-циклической передаче данных. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки Смотри также: р0491
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON. Смотри также: р9916
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F31850 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: система обработки датчика, внутренняя программная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, HET) Infeed: ВЫКЛ2 (HET)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Возникла внутренняя программная ошибка в модуле датчика 1. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: фоновое разделение времени заблокировано. 2: контрольная сумма через кодовую память не совпадает. 10000:память OEM датчика EnDat содержит неинтерпретируемые данные. 11000 ... 11499: ошибка описательных данных из EEPROM. 11500 ... 11899: ошибка данных калибровки из EEPROM. 11900 ... 11999: ошибка данных конфигурации из EEPROM. 12000 ... 12008: коммуникация с АЦ-преобразователем нарушена. 16000: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализация приложения. 16001: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализация ALU. 16002: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализации HISI / SISL. 16003: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализации Safety. 16004: датчик DRIVE-CLiQ внутренняя системная ошибка. Смотри также: р0491
<b>Помощь:</b>	- заменить модуль датчика. - при необходимости обновить микропрограммное обеспечение в модуле датчика. - связаться с "горячей линией".
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31851 (N, A) Датчик 1 DRIVE-CLiQ (CU): отсутствует стробовый бит**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 1) к управляющему модулю. Компонент DRIVE-CLiQ не установил стробового импульса на управляющий модуль. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	обновить микропрограммное обеспечение соответствующего компонента.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31860 (N, A) Датчик 1 DRIVE-CLiQ (CU): ошибка телеграммы**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 1) к управляющему модулю. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен. 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. 17 (= 11 шестн): Ошибка CRC, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 18 (= 12 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 19 (= 13 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.

20 (= 14 шестн):  
 Длина принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.  
 21 (= 15 шестн):  
 Тип принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.  
 22 (= 16 шестн):  
 Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают, и полученная телеграмма поступила слишком рано.  
 25 (= 19 шестн):  
 Бит ошибки в принятой телеграмме установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
- Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.
- Проверить подключение DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...).

Смотри также: p9915

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

**F31875 (N, A) Geber 1 DRIVE-CLiQ (CU): исчезло напряжение питания**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2  
**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, HET)  
 Infeed: ВЫКЛ2  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Коммуникация DRIVE-CliQ от затронутого компонента DRIVE-CliQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания.  
 Причина ошибки:  
 9 (= 09 шестн):  
 Напряжение питания компонента исчезло.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
- Проверить подключение напряжения питания для компонента DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- Проверить выбор параметров питания для компонента DRIVE-CliQ.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

**F31885 (N, A) Датчик 1 DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2  
**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, HET)  
 Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	<p>Ошибка коммуникации DRIVE-CliQ от затронутого модуля датчика (датчик 1) к управляющему модулю. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 26 (= 1A шестн): Стробо́вый бит в принятой телеграмме не установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. 98 (= 62 шестн): Ошибка при переходе в циклический режим. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить напряжение питания соответствующих компонентов.</li> <li>- выполнить POWER ON.</li> <li>- заменить соответствующий компонент.</li> </ul> <p>Смотри также: р9915</p>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F31886 (N, A) Датчик 1 DRIVE-CLiQ (CU): ошибка при отправке данных DRIVE-CLiQ**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Ошибка коммуникации DRIVE-CliQ от затронутого модуля датчика (датчик 1) к управляющему модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- выполнить POWER ON.</li> <li>- проверить, согласуется ли версия микропрограммного обеспечения датчика (r0148) с версией микропрограммного обеспечения устройства управления (r0018).</li> </ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F31887 (N, A) Датчик 1 DRIVE-CLiQ (CU): неисправный компонент****Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2**Объект привода:** V\_INF, ENC, VECTOR\_G**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ**Причина:** На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ (модуль датчика для датчика 1) была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается.

Причина ошибки:

32 (= 20 шестн):

Ошибка в заголовке телеграммы.

35 (= 23 шестн):

Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы.

66 (= 42 шестн):

Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.

67 (= 43 шестн):

Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.

96 (= 60 шестн):

При измерении рабочего цикла ответ поступил слишком поздно.

97 (= 61 шестн):

Обмен параметрами продолжается слишком долго.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**  
- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).  
- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.  
- при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (р9904).  
- заменить данный компонент.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

**F31895 (N, A) Датчик 1 CU DRIVE-CLiQ (CU): нарушение переменного-циклической передачи данных****Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2**Объект привода:** V\_INF, ENC, VECTOR\_G**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/DCTOPMO3, HET)  
Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 1) к управляющему модулю.

Причина ошибки:

11 (= 0В шестн):

Ошибка синхронизации при переменного-циклической передаче данных.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** Выполнить POWER ON.

Смотри также: р9915

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

при N:

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при А:

---

**F31896 (N, A)   Датчик 1 DRIVE-CLiQ (CU): несогласованные свойства компонентов**

**Значение**           номер компонента: %1

**сообщения:**

**Объект**            В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**        Vector: ВЫКЛ2 (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**       Свойства указанного в значении ошибки компонента DRIVE-CLiQ (модуль датчика для датчика 1) по сравнению с запуском изменились на несовместимые. Причиной могут быть, к примеру, замены кабеля DRIVE-CLiQ или компонента DRIVE-CLiQ.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
номер компонента.

**Помощь:**        - Выполнить POWER ON.  
- При замене компонента использовать тот же тип компонента и при возможности ту же версию микропрограммного обеспечения.  
- При замене кабелей по возможности использовать только кабели той же длины (соблюдать макс. длину кабеля).

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:  
Реакция при А:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при А:

---

**F31899 (N, A)   Датчик 1: неизвестная ошибка**

**Значение**           новое сообщение: %1

**сообщения:**

**Объект**            В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**        Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:**       На модуле датчика для датчика 1 возникла ошибка, которая не может быть интерпретирована Firmware управляющего модуля (CU).  
Это может случиться, если Firmware на модуле датчика для датчика 1 новее Firmware на управляющем модуле (CU).  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Номер ошибки.  
Примечание.  
В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этой новой ошибки.  
Смотри также: r0491

**Помощь:**        - заменить микропрограммное обеспечение на модуле датчика на более старую версию (r0148).  
- обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:  
Реакция при А:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при А:

---

<b>A31902 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: ШИНА SPI возникла ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка при обслуживании внутренней шины SPI. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- заменить модуль датчика. - при необходимости заменить микропрограммное обеспечение в модуле датчика. - связаться с горячей линией.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A31903 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: ШИНА I2C Возникла ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка при обслуживании внутренней шины I2C. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- заменить модуль датчика. - при необходимости заменить микропрограммное обеспечение в модуле датчика. - связаться с горячей линией.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F31905 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: неправильное параметрирование</b>
Значение сообщения:	параметр: %1, доп. информация: %2
Объект привода:	B_INF, ENC, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Один параметр датчика 1 был определен как ошибочный. Возможно спараметрированный тип датчика не совпадает с подключенным. Затронутый параметр может быть определен следующим образом: - Определить номер параметра через значение ошибки (r0949). - Определить индекс параметра (p0187). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = доп. информация, хххх = параметр



xxxx = 421:  
 У датчика EnDat/SSI абсолютная позиция в протоколе должна быть меньше или равна 30 бит.  
 уууу = 0:  
 Дополнительная информация отсутствует.  
 уууу = 1:  
 Уровень HTL (p0405.1 = 0) в комбинации с контролем дорожек A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) не поддерживается этим компонентом.  
 уууу = 2:  
 В p0400 введен кодовый номер для идентифицированного датчика, но идентификация не выполнялась.  
 Просьба запустить повторную идентификацию датчика.  
 уууу = 3:  
 В p0400 введен кодовый номер для идентифицированного датчика, но идентификация не выполнялась.  
 Просьба выбрать в p0400 датчик из каталога с кодовым номером < 10000.  
 уууу = 4:  
 Датчик SSI (p0404.9 = 1) без дорожки A/B не поддерживается этим компонентом.  
 уууу = 5:  
 В датчике SQW p4686 значение больше, чем p0425.  
 уууу = 6:  
 Датчик DRIVE-CLiQ не может использоваться в этой версии микропрограммного обеспечения.  
 уууу = 7:  
 Для датчика SQW коррекция Хфкт1 (p0437.2) разрешена только для эквидистантных нулевых меток.  
 уууу = 8:  
 Интервал пар полюсов двигателя не поддерживается используемой линейной измерительной системой.  
 уууу = 9:  
 Длина позиции в протоколе EnDat не может превышать 32 бит.  
 уууу = 10:  
 Подключенный датчик не поддерживается.  
 Смотри также: p0491

**Помощь:**

- Проверить, совпадает ли подключенный тип датчика со спараметрированным.
- Исправить указанный через значение ошибки (r0949) и p0187 параметр.
- По номеру параметра = 314:
- Проверить число пар полюсов и передаточное число измерительного редуктора. Частное деления "Числа пар полюсов" на "Передаточное число измерительного редуктора" должно быть меньше/равно 1000: ((r0313 \* p0433) / (p0432 <= 1000)).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

### **F31912 Датчик 1: недопустимая комбинация устройств**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** B\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, НЕТ)  
 Infeed: ДАТЧИК (НЕТ)  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** Выбранная комбинация устройств не поддерживается.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 1003:  
 Подключенный измерительный прибор не может работать в преобразователе EnDat 2.2. Измерительный прибор, к примеру, не имеет числа делений/разрешения в  $2^n$ .  
 1005:  
 Тип измерительного прибора (инкр.) не поддерживается преобразователем EnDat 2.2.  
 1006:  
 Макс. длительность (31.25 мкс) передачи EnDat была превышена.

	2001: Установленная комбинация такта регулятора тока, DP-такта и Safety-такта не поддерживается преобразователем EnDat 2.2.
	2002: Разрешение линейного измерительного прибора не соответствует интервалу пар полюсов линейного двигателя.
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 1003, 1005, 1006: - Использовать допустимый измерительный прибор. По значению ошибки = 2001: - Установить допустимую тактовую комбинацию (при необходимости использовать стандартные установки). По значению ошибки = 2002: - Использовать измерительный прибор с меньшим разрешением (p0422).

---

<b>A31915 (F, N)</b>	<b>Датчик 1: ошибка конфигурации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Ошибка конфигурации датчика 1. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: перепараметрирование между ошибкой/предупреждением недопустимо. 419: датчик распознает при сконфигурированном точном разрешении Gx_XIST2 макс. возможное, абсолютное фактическое значение положения (r0483), которое не может более быть представлено в 32 бит.
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 1: Не выполнять перепараметрирование между ошибкой/предупреждением. По значению предупреждения = 419: Уменьшить точное разрешение (p0419) или деактивировать контроль (p0437.25), если не нужен весь мнгооборотный диапазон.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ДАТЧИК) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F31916 (N, A)</b>	<b>Датчик 1: ошибка при параметрировании</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1, доп. информация: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Один параметр датчика 1 был определен как ошибочный. Возможно спараметрированный тип датчика не совпадает с подключенным. Затронутый параметр может быть определен следующим образом: - Определить номер параметра через значение неполадки (r0949). - Определить индекс параметра (p0187). Значение неполадки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра. Указание: Неполадка выводится только для датчиков с r0404.10 = 1 или r0404.11 = 1. Она соответствует A31905 у датчиков с r0404.10 = 0 и r0404.11 = 0. Смотри также: p0491

<b>Помощь:</b>	- Проверить, совпадает ли подключенный тип датчика со спараметрированным. - Исправить указанный через значение неполадки (r0949) и r0187 параметр.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F31916 (N, A) Датчик 1: ошибка при параметрировании**

**Значение сообщения:** параметр: %1, доп. информация: %2

**Объект привода:** ENC

**Реакции:** Vector: ДАТЧИК (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Параметр датчика 1 был определен как ошибочный.  
Возможно у приводного объекта ENCODER выбранный тип датчика (круговой/линейный) не совпадает с установленным функциональным модулем (r0108.12).  
Затронутый параметр может быть определен следующим образом:  
- Определить номер параметра через значение ошибки (r0949).  
- Определить индекс параметра (r0187).  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Номер параметра.  
Смотри также: r0491

**Помощь:**  
- Проверить, совпадает ли подключенный тип датчика со спараметрированным.  
- Исправить указанные через значение ошибки (r0949) и r0187 параметры.  
- Если в r0400/r0404 был выбран линейный датчик, то должен быть активирован функциональный модуль "Линейный датчик" (r0108.12 = 1).  
- Если в r0400/r0404 был выбран круговой датчик, то функциональный модуль "Линейный датчик" не должен быть активирован (r0108.12 = 0).

Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**A31920 (F, N) Датчик 1: ошибка датчика температуры**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1, номер канала: %2

**Объект привода:** В\_INF, ENC, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Причина ошибки:  
1 (= 01 шестн):  
обрыв провода или датчик не подключен (КТУ: R > 1630 Ом).  
2 (= 02 шестн):  
Измеренное сопротивление слишком мало (PTC: R < 20 Ом, КТУ: R < 50 Ом).  
Другие значения:  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
Указание по значению сообщения:  
Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер канала, хх = причина ошибки  
Смотри также: r0491

<b>Помощь:</b>	- Проверить правильность типа и подключения кабеля датчика. - Проверить выбор датчика температуры в r0600 до r0603. - Заменить модуль датчика (аппаратная ошибка или ошибка данных калибровки).
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A31930 (N) Датчик 1: регистратор данных сохранил данные**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При активированной функции "Регистратор данных" (r0437.0 = 1) возникла ошибка модуля датчика. Это предупреждение показывает, что соответствующие ошибке диагностические данные были сохранены на карту памяти. Диагностические данные помещаются в следующую директорию: /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN ... /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN /USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT Файл TXT содержит следующую информацию: - Отображение последнего записанного BIN-файла. - Число еще возможных процессов записи (от 10000 назад). Указание: Обработка BIN-файлов возможна только на Siemens.
<b>Помощь:</b>	Не требуется. Предупреждение исчезает автоматически. Регистратор данных готов к записи следующей ошибки.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A31940 (F, N) Датчик 1: датчик шпинделя S1 ошибка напряжения**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, ENC, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Напряжение аналогового датчика S1 шпинделя вне допустимого диапазона. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Уровень сигнала от датчика S1. Указание: Уровень сигнала в 500 мВ соответствует числовому значению в 500 дес.
<b>Помощь:</b>	- Проверить зажимное приспособление. - Проверить и при необходимости согласовать допуск (r5040). - Проверить и при необходимости согласовать пороги (r5041). - Проверить аналоговый датчик S1 и соединения.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:

---

**F31950           Датчик 1: внутренняя программная ошибка**  
**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**            B\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:**                    ДАТЧИК (ВЫКЛ2)  
**Квиттирование:**            POWER ON  
**Причина:**                    Возникла внутренняя программная ошибка.  
                                  Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
                                  Значение ошибки содержит информацию об источнике ошибки.  
                                  Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.  
**Помощь:**                    - При необходимости обновить микропрограммное обеспечение в модуле датчика части до последней версии.  
                                  - Связаться с "горячей линией".

---

**A31999 (F, N)   Датчик 1: неизвестное предупреждение**  
**Значение сообщения:**       новое сообщение: %1  
**Объект привода:**            B\_INF, ENC, VECTOR\_G  
**Реакции:**                    никакой  
**Квиттирование:**            никакой  
**Причина:**                    На модуле датчика для датчика 1 возникло предупреждение, которое не может быть интерпретировано Firmware управляющего модуля (CU).  
                                  Это может случиться, если Firmware на этом компоненте новее Firmware на управляющем модуле (CU).  
                                  Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
                                  Номер предупреждения.  
                                  Примечание.  
                                  В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этого нового предупреждения.  
                                  Смотри также: r0491  
**Помощь:**                    - заменить микропрограммное обеспечение на модуле датчика на более старую версию (r0148).  
                                  - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).  
Реакция при F:                Vector: НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)  
                                  Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
Квиттирование при F:        СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
Реакция при N:                никакой  
Квиттирование при N:        никакой

---

**F32100 (N, A)   Датчик 2: ошибка интервала нулевых меток**  
**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**            VECTOR\_G  
**Реакции:**                    ВЫКЛ1 (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
**Квиттирование:**            БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:**                    Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток.  
                                  Для датчиков с кодированным расстоянием интервал нулевых меток вычисляется из определенных попарно нулевых меток. Из этого следует, что одна отсутствующая нулевая метка в зависимости от образования пары не может привести к ошибке и не сказывается в системе.  
                                  Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в r0425 (круговой датчик) или r0424 (линейный датчик).

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 Последний измеренный интервал нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика).  
 Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток.

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы.
- Проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).
- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0424, p0425).
- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (p0438).
- Заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N:      никакой  
 Квиттирование при N:      никакой  
 Реакция при A:      никакой  
 Квиттирование при A:      никакой

**F32101 (N, A)      Датчик 2: пропущена нулевая метка**

**Значение сообщения:**      %1  
**Объект привода:**            VECTOR\_G  
**Реакции:**                    ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
**Квиттирование:**            БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:**                   1.5 x спараметрированный интервал нулевых меток был превышен.  
 Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в p0425 (круговой датчик) или p0424 (линейный датчик).  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 кол-во инкрементов после POWER ON или с последней определенной нулевой метки (4 инкремента = 1 деление датчика).

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы.
- Проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).
- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0425).
- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (p0438).
- Если r0437.1 активен, тогда проверить r4686.
- Заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N:      никакой  
 Квиттирование при N:      никакой  
 Реакция при A:      никакой  
 Квиттирование при A:      никакой

**F32103 (N, A)      Датчик 2: ошибка амплитуды, дорожка R**

**Значение сообщения:**      дорожка R: %1  
**Объект привода:**            VECTOR\_G  
**Реакции:**                    ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
**Квиттирование:**            CРАЗУ ЖЕ  
**Причина:**                    Амплитуда сигнала нулевой метки (дорожка R) у датчика 2 не в диапазоне допуска.  
 Ошибка может быть вызвана превышением униполярного уровня напряжения (RP/RN) или выходом за нижнюю границу дифф. амплитуды.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 уууухххх шестн.: ууу = 0, хххх = уровень сигнала дорожка R (16 бит со знаком).  
 Пороги срабатывания униполярного уровня сигнала датчика составляют около < 1400 мВ и > 3500 мВ.  
 Порог срабатывания для дифф. уровня сигнала датчика составляют около < 1600 мВ.  
 Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес.

Указание:

Аналоговое значение ошибки амплитуды измерено не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.

Значение ошибки может быть представлено только между -32767 ... 32767 дес. (-770 ... 770 мВ).

Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий.

- Наличие свойств модуля датчика (r0459.31 = 1).

- Активированный контроль (p0437.31 = 1).

**Помощь:**

- Проверить диапазон числа оборотов, частотной характеристики (амплитудно-частотной) измерительного устройства может быть недостаточно для диапазона числа оборотов.

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.

- Проверить штекерные разъемы и контакты.

- Проверить, подключена ли нулевая отметка и не перепутана ли полярность сигнальных кабелей RP и RN.

- Заменить кабель датчика.

- При загрязнении кодирующего диска или износе подсветки заменить датчик.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F32110 (N, A) Датчик 2: нарушение последовательной коммуникации**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 дес.

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Ошибка передачи последовательного коммуникационного протокола между датчиком и модулем обработки результатов.

Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):

Бит 0: бит аварийного сообщения в протоколе позиции.

Бит 1: неправильный уровень в состоянии покоя в информационном кабеле.

Бит 2: датчик не отвечает (не подает стартового бита в течение 50 мс).

Бит 3: ошибка CRC: контрольная сумма в протоколе датчика не согласуется с данными.

Бит 4: неправильное квитирование от датчика: датчик неправильно понял задание или не может его выполнить.

Бит 5: внутренняя ошибка в последовательном драйвере: была запрошена недопустимая команда режима.

Бит 6: тайм-аут при циклическом чтении.

Бит 7: тайм-аут для связи регистров.

Бит 8: протокол слишком длинный (например > 64 бит).

Бит 9: переполнение буфера приема.

Бит 10: ошибка фрейма при двойном чтении.

Бит 11: ошибка четности.

Бит 12: ошибка уровня информационного кабеля в течение паузы.

Бит 13: ошибка информационного кабеля.

Бит 14: ошибка при связи регистров.

**Помощь:** По значению ошибки Бит 0 = 1:

- Датчик неисправен. В F31111 при необходимости можно узнать дополнительные подробности.

По значению ошибки Бит 1 = 1:

- Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.

По значению ошибки Бит 2 = 1:

- Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.

По значению ошибки Бит 3 = 1:

- ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика.

По значению ошибки Бит 4 = 1:

- ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.

По значению ошибки Бит 5 = 1:

- ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.

По значению ошибки Бит 6 = 1:

- Обновить микропрограммное обеспечение для модуля датчика.

- По значению ошибки Бит 7 = 1:
  - Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.
- По значению ошибки Бит 8 = 1:
  - Проверить параметрирование (r0429.2).
- По значению ошибки Бит 9 = 1:
  - ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.
- По значению ошибки Бит 10 = 1:
  - Проверить параметрирование (r0429.2, r0449).
- По значению ошибки Бит 11 = 1:
  - Проверить параметрирование (r0436).
- По значению ошибки Бит 12 = 1:
  - Проверить параметрирование (r0429.6).
- По значению ошибки Бит 13 = 1:
  - Проверить информационный кабель.
- По значению ошибки Бит 14 = 1:
  - Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

### **F32111 (N, A) Датчик 2: внутренняя ошибка абсолютного датчика**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin, доп. информация: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Слово ошибки абсолютного датчика выводит установленные биты ошибки.  
 Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
 уууухххх шестн.: уууу = дополнительная информация, хххх = причина ошибки  
 уууу = 0:  
 Бит 0: отказ подсветки.  
 Бит 1: слишком маленькая амплитуда сигнала.  
 Бит 2: ошибка значения позиции.  
 Бит 3: перенапряжение питания датчика.  
 Бит 4: пониженное напряжение питания датчика.  
 Бит 5: ток перегрузки питания датчика.  
 Бит 6: необходимо заменить батарею.  
 уууу = 1:  
 Бит 0: амплитуда сигнала вне диапазона регулирования.  
 Бит 1: ошибка интерфейса многооборотного датчика.  
 Бит 2: внутренняя ошибка данных (одно-/многооборотный датчик не одношаговый).  
 Бит 3: ошибка интерфейса EEPROM.  
 Бит 4: ошибка SAR-преобразователя.  
 Бит 5: ошибка при передаче данных регистра.  
 Бит 6: обнаружена внутренняя ошибка на Epgg-контакте (nEgг).  
 Бит 7: температура выше или ниже порога.

**Помощь:** При уууу = 0:  
 По значению ошибки Бит 0 = 1:  
 Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  
 По значению ошибки Бит 1 = 1:  
 Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  
 По значению ошибки Бит 2 = 1:  
 Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.



По значению ошибки Бит 3 = 1:  
Неправильное напряжение питания 5 В.  
При использовании SMC: проверить сменный кабель между датчиком и SMC или заменить SMC.  
При использовании датчика двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  
По значению ошибки Бит 4 = 1:  
Неправильное напряжение питания 5 В.  
При использовании SMC: проверить сменный кабель между датчиком и SMC или заменить SMC.  
При использовании датчика двигателя с соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  
По значению ошибки Бит 5 = 1:  
Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.  
По значению ошибки Бит 6 = 1:  
Необходимо заменить батарею (только для датчиков с дублирующей батареей).  
При уууу = 1:  
Датчик неисправен. Заменить датчик.

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой  
Реакция при A: никакой  
Квиттирование при A: никакой

---

### **F32115 (N, A) Датчик 2: амплитудная погрешность дорожки A или B ( $A^2 + B^2$ )**

**Значение сообщения:** дорожка A: %1, дорожка B: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Амплитуда (корень  $A^2 + B^2$ ) в датчике 2 превышает уровень допуска.

Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация):

ууууxxxx шестн.:

уууу = уровень сигнала дорожки B (16 бит со знаком)

xxxx = уровень сигнала дорожки A (16 бит со знаком)

Номинально уровень сигнала датчика должен находиться в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %).

Порог срабатывания составляет < 170 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) и > 750 мВ.

Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес.

Примечание к модулю датчика для решающего устройства (например, SMC10):

Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2.0 среднеквадр. вольта). Порог срабатывания составляет < 1070 мВ и > 3582 мВ.

Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 6666 шестн. = 26214 дес.

Примечание.

Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.
- Проверить штекерные разъемы.
- Заменить датчик или кабель датчика.
- Проверить модуль датчика (например, контакты).
- Для измерительных систем без собственной опоры действует:
- Проверить юстировку считывающей головки и опору магнитного обода.
- Для измерительных систем с собственной опорой действует:
- Обеспечить отсутствие осевого давления на корпус датчика.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

<b>F32116 (N, A)</b>	<b>Датчик 2: амплитудная погрешность контроль дорожки A + B</b>
<b>Значение сообщения:</b>	дорожка A: %1, дорожка B: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Амплитуда равнонаправленных сигналов датчика A и B и амплитуда корня $A^2 + B^2$ в датчике 2 выходит за пределы диапазона допуска. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = уровень сигнала дорожки B (16 бит со знаком) хххх = уровень сигнала дорожки A (16 бит со знаком) Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Аппаратные пороги срабатывания составляют < 130 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) и > 955 мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес. Примечание. Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование. - Проверить штекерные разъемы. - Заменить датчик или кабель датчика. - Проверить модуль датчика (например, контакты).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F32117 (N, A)</b>	<b>Датчик 2: ошибка инверсии сигнала A/B/R</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	У датчика прямоугольных сигналов (биполярный, с двумя выводами) сигнал A*, B* и R* не инвертирован по отношению к сигналу A, B и R. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит 0 ... 15: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens. Бит 16: Ошибка дорожки A. Бит 17: Ошибка дорожки B. Бит 18: Ошибка дорожки R. Указание: Для SMC30 (только заказной номер 6SL3055-0AA00-5CA0 и 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 действует: Используется датчик прямоугольных сигналов без дорожки R и активирован контроль дорожек (p0405.2 = 1).
<b>Помощь:</b>	- Проверить датчик/кабель - Подает ли датчик сигналы и инвертированные сигналы к ним? Указание: Для SMC30 (только заказной номер 6SL3055-0AA00-5CA0 и 6SL3055-0AA00-5CA1) действует: - Проверить установку p0405 (p0405.2 = 1 возможно только при подключении датчика к X520). У датчика прямоугольных сигналов без дорожки R при подключении к X520 (SMC30) или X23 (CUA32, CU310) установить следующие перемычки: - Вывод 10 (опорный сигнал R) <--> Вывод 7 (питание датчика масса) - Вывод 11 (опорный сигнал R инвертирован) <--> Вывод 4 (питание датчика)

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

**F32118 (N, A) Датчик 2: разница числа оборотов вне допуска****Значение сообщения:** %1**Объект привода:** VECTOR\_G**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ**Причина:** У датчика HTL/TTL разница числа оборотов между несколькими циклами выборки превысила значение в р0492.

Изменение сообщенного по возможности фактического значения скорости вращения контролируется во время выборки регулятора тока.

Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Только для диагностики ошибок внутри компании Siemens.

Смотри также: р0492

**Помощь:**

- проверить подводящие кабели тахогенератора на предмет прерываний.
- проверить заземление экрана тахогенератора.
- при необходимости увеличить макс. разницу числа оборотов на цикл выборки (р0492).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

**F32120 (N, A) Датчик 2: ошибка напряжения питания****Значение сообщения:** причина ошибки: %1 дес.**Объект привода:** VECTOR\_G**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ**Причина:** Была обнаружена ошибка напряжения питания для датчика 2.

Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):

Бит 0: пониженное напряжение в цепи считывания.

Бит 1: ток перегрузки при питании датчика.

Бит 2: ток перегрузки при питании датчика на цепи возбуждения резольвера отрицательной.

Бит 3: ток перегрузки при питании датчика на цепи возбуждения резольвера положительной.

Бит 4: источник питания 24 В через силовой модуль (PM) перегружен.

Бит 5: ток перегрузки на соединении EnDat преобразователя.

Бит 6: перенапряжение на соединении EnDat преобразователя.

Бит 7: аппаратная ошибка на соединении EnDat преобразователя.

Указание:

Спутывание кабелей датчика 6FX2002-2EQ00-.... и 6FX2002-2CH00-.... может привести к поломке датчика, т.к. выводы рабочего напряжения не совпадают.

**Помощь:**

По значению ошибки Бит 0 = 1:

- Подключен верный кабель датчика?
- Проверить штекерные разъемы кабеля датчика.
- SMC30: проверить параметрирование (р0404.22).

По значению ошибки Бит 1 = 1:

- Подключен верный кабель датчика?
- Проверить штекерные разъемы кабеля датчика.

- По значению ошибки Бит 2 = 1:
- Подключен верный кабель датчика?
  - Заменить датчик или кабель датчика.
- По значению ошибки Бит 3 = 1:
- Подключен верный кабель датчика?
  - Заменить датчик или кабель датчика.
- По значению ошибки Бит 5 = 1:
- Измерительный прибор подключен к преобразователю правильно?
  - Заменить измерительный прибор или кабель к измерительному прибору.
- По значению ошибки Бит 6, 7 = 1:
- Заменить неисправный преобразователь EnDat 2.2.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F32121 (N, A) Датчик 2: ошибка грубого положения**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** При регистрации фактического значения обнаружена ошибка на модуле. Из-за этой ошибки необходимо допустить, что регистрация фактического значения подает неправильное грубое положение.  
**Помощь:** Заменить двигатель с DRIVE-CLiQ или соответствующий модуль датчика.  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F32122 Датчик 2: ошибка внутреннего напряжения питания**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ДАТЧИК  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Ошибка внутреннего опорного напряжения ASIC для датчика 2. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 1: ошибка опорного напряжения.  
 2: внутреннее пониженное напряжение.  
 3: внутреннее перенапряжение.  
**Помощь:** Заменить двигатель с DRIVE-CLiQ или соответствующий модуль датчика.

---

**F32123 (N, A) Датчик 2: уровень сигнала A/B, униполярный, вне допуска**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DCTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Униполярный уровень (AP/AN или BP/VN) датчика 2 лежит вне допуска. Код ошибки (r0949, двоич. интерпретация): Бит 0 = 1: AP или AN вне допуска. Бит 16 = 1: BP или VN вне допуска. Номинально униполярный уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 2500 мВ +/- 500 мВ. Порог срабатывания составляет < 1700 мВ и > 3300 мВ (частотная характеристика). Примечание. Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий. - Имеются характеристики модуля датчика (r0459.31 = 1). - Активирован контроль (p0437.31 = 1).
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование. - Проверить штекерные разъемы и контакты. - Проверить короткое замыкание сигнального кабеля с массой или рабочее напряжение. - Заменить кабель датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

### **F32125 (N, A) Датчик 2: амплитудная погрешность, перерегулирование дорожки A или B**

<b>Значение сообщения:</b>	дорожка A: %1, дорожка B: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Амплитуда дорожки A или B датчика 2 выходит за диапазон допуска. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = уровень сигнала дорожки B (16 бит со знаком) хххх = уровень сигнала дорожки A (16 бит со знаком) Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Порог срабатывания составляет > 750 мВ. Перерегулирование преобразователя A/D также приводит к этой ошибке. Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес. Примечание для модуля датчика для решающего устройства (например, SMC10): Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2,0 среднеквадр. вольта). Порог срабатывания составляет > 3582 мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 6666 шестн. = 26214 дес. Примечание. Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование. - Заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F32126 (N, A)</b>	<b>Датчик 2: амплитуда АВ слишком высокая</b>
<b>Значение сообщения:</b>	амплитуда: %1, угол: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Амплитуда (корень $A^2 + B^2$ или $ A  +  B $ ) датчика 2 превышает допуск. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн: уууу = угол хххх = амплитуда, т.е. корень $A^2 + B^2$ (16 бит без знака) Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Порог срабатывания составляет для амплитуды сигнала $ A  +  B  > 1120$ мВ или корень $(A^2 + B^2) > 955$ мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 299 шестн = 10650 дес Угол 0 ... FFFF шестн соответствует 0 ... 360 градусам точного положения. Ноль градусов находится на отрицательном прохождении нуля дорожки В. Указание: Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование. - Заменить датчик или кабель датчика.
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой

<b>F32129 (N, A)</b>	<b>Датчик 2: слишком большая разница положений датчик Холла/дорожка C/D и дорожка A/B</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Ошибка для дорожки C/D превышает +/-15 ° механически или +/-60 ° электрически или ошибка сигналов Холла больше +/-60 ° электрически. Период дорожки C/D соответствует 360 ° механически. Период сигналов Холла соответствует 360 ° электрически. Контроль срабатывает, к примеру, тогда, когда датчики Холла в качестве эквивалента для дорожки C/D были подключены с неправильным направлением вращения или подают слишком неточные значения. После точной синхронизации через одну референтную метку или 2 референтные метки у датчиков с кодированным расстоянием эта ошибка более не запускается, а запускается предупреждение A32429. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Для дорожки C/D действует: измеренная погрешность как механический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °). Для сигналов Холла действует: измеренная погрешность как электрический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).
<b>Помощь:</b>	- дорожка C или D не подключена. - исправить направление вращения возможно подключенного в качестве эквивалента для дорожки C/D датчика Холла. - проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить юстировку датчика Холла.
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой

Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F32130 (N, A) Датчик 2: неправильные нулевая метка и положение из грубой синхронизации**

**Значение сообщения:** угловое отклонение электрическое: %1, угол механический: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** После инициализации положения полюсов с помощью дорожки C/D, сигналов Холла или идентификации положения полюсов была зарегистрирована нулевая метка вне допустимого диапазона. Для датчиков с кодированным расстоянием проверка осуществляется после перехода через 2 нулевые метки. Точная синхронизация не выполняется.  
 При инициализации через дорожку C/D (p0404) проверяется, появляется ли нулевая метка в угловом диапазоне +/-18 ° механически.  
 При инициализации через датчики Холла (p0404) или идентификацию положения полюса (p1982) проверяется, появляется ли нулевая метка в угловом диапазоне +/-60 ° электрически.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 уууухххх шестн.  
 уууу: определенная механическая позиция нулевой метки (пригодно только для дорожки C/D).  
 хххх: отклонение нулевой метки от ожидаемой позиции как электрический угол.  
 Нормирование: 32768 дес. = 180 °

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы.
- У датчика Холла как эквивалента для дорожки C/D проверить соединение.
- Проверить соединение дорожки С или дорожки D.
- Заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F32131 (N, A) Датчик 2: слишком большое отклонение инкрементального/абсолютного положения**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Абсолютный датчик:  
 При циклическом чтении абсолютного положения было определено слишком большое отклонение от инкрементального положения. Считанное абсолютное положение отклоняется.  
 Предельное значение для отклонения:  
 - Датчик EnDat: подается датчиком и составляет мин. 2 квадранта (например, EQ1 1325 > 2 квадрантов, EQN 1325 > 50 квадрантов).  
 - Другие датчики: 15 делений = 60 квадрантов.  
 Инкрементальный датчик:  
 При прохождении нулевого импульса было определено отклонение инкрементального положения.  
 Для эквидистантных нулевых меток:  
 - Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок.  
 Следующие нулевые отметки должны находиться в n-кратном интервале от первой нулевой отметки.

Для нулевых марок с кодированием интервала:

- Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок.

Следующие пары нулевых отметок должны находиться в ожидаемом интервале от первой пары нулевых отметок.

Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Отклонение в квадрантах (1 деление = 4 квадранта).

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.

- Проверить штекерные разъемы.

- Заменить датчик или кабель датчика.

- Проверить кодирующий диск на предмет загрязнения или сильных внешних магнитных полей.

- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0425).

- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (p0438).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

при N:

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

при A:

**F32135**

**Датчик 2: ошибка при определении положения**

**Значение**

причина ошибки: %1 bin

**сообщения:**

**Объект**

VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**

ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:**

БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:**

Датчик DRIVE-CLiQ побитно передает доп. информацию во внутреннем слове состояния/ошибки.

Часть этих битов ведет к срабатыванию этой ошибки. Другие биты являются индикацией состояния. Слово состояния/ошибки индицируется в значении ошибки.

Значение ошибки (r0949, двоич. интерпретация):

Бит 0: F1 (индикация состояния безопасности)

Бит 1: F2 (индикация состояния безопасности)

Бит 2: подсветка (зарезервировано)

Бит 3: амплитуда сигнала (зарезервировано)

Бит 4: значение позиции (зарезервировано)

Бит 5: перенапряжение (зарезервировано)

Бит 6: пониженное напряжение (зарезервировано)

Бит 7: ток перегрузки (зарезервировано)

Бит 8: батарея (зарезервировано)

Бит 16: подсветка (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Бит 17: амплитуда сигнала (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Бит 18: однооборотный датчик, позиция 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Бит 19: перенапряжение (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Бит 20: пониженное напряжение (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Бит 21: ток перегрузки (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Бит 22: превышение температуры (--> F3x405, x = 1, 2, 3)

Бит 23: однооборотный датчик, позиция 2 (индикация состояния безопасности)

Бит 24: однооборотный датчик, система (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Бит 25: однооборотный датчик, Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)

Бит 26: многооборотный датчик, позиция 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Бит 27: многооборотный датчик, позиция 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Бит 28: многооборотный датчик, система (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Бит 29: многооборотный датчик, Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Бит 30: многооборотный датчик, Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)

Бит 31: многооборотный датчик, батарея (зарезервировано)

**Помощь:**

Заменить датчик DRIVE-CLiQ.



<b>F32136</b>	<b>Датчик 2: ошибка при определении многооборотной информации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Датчик DRIVE-CLiQ побитно передает доп. информацию во внутреннем слове состояния/ошибки. Часть этих битов ведет к срабатыванию этой ошибки. Другие биты являются индикацией состояния. Слово состояния/ошибки индицируется в значении ошибки. Значение ошибки (r0949, двоич. интерпретация): Бит 0: F1 (индикация состояния безопасности) Бит 1: F2 (индикация состояния безопасности) Бит 2: подсветка (зарезервировано) Бит 3: амплитуда сигнала (зарезервировано) Бит 4: значение позиции (зарезервировано) Бит 5: перенапряжение (зарезервировано) Бит 6: пониженное напряжение (зарезервировано) Бит 7: ток перегрузки (зарезервировано) Бит 8: батарея (зарезервировано) Бит 16: подсветка (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Бит 17: амплитуда сигнала (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Бит 18: однооборотный датчик, позиция 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Бит 19: перенапряжение (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Бит 20: пониженное напряжение (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Бит 21: ток перегрузки (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Бит 22: превышение температуры (--> F3x405, x = 1, 2, 3) Бит 23: однооборотный датчик, позиция 2 (индикация состояния безопасности) Бит 24: однооборотный датчик, система (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Бит 25: однооборотный датчик, Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3) Бит 26: многооборотный датчик, позиция 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Бит 27: многооборотный датчик, позиция 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Бит 28: многооборотный датчик, система (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Бит 29: многооборотный датчик, Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Бит 30: многооборотный датчик, Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3) Бит 31: многооборотный датчик, батарея (зарезервировано)
<b>Помощь:</b>	Заменить датчик DRIVE-CLiQ.
<b>F32137</b>	<b>Датчик 2: внутренняя ошибка при определении положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок SIEMENS
<b>Помощь:</b>	Заменить датчик.
<b>F32138</b>	<b>Датчик 2: внутренняя ошибка при определении информации Multiturn</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок.  
Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
Только для внутренней диагностики ошибок SIEMENS.

**Помощь:** Заменить датчик.

---

**F32150 (N, A) Датчик 2: ошибка инициализации**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Выбранная в r0404 функциональность датчика работает с ошибками.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
Нарушенная функциональность датчика.  
Значение битов соответствует такому из r0404 (к примеру, установлен бит 5: ошибка дорожки C/D).

**Помощь:**

- Проверить правильность установки r0404.
- Проверить используемый тип датчика (инкрементальный/абсолютный), а для SMCxx - кабель датчика.
- При необходимости учитывать другие сообщения об ошибках, подробно описывающие ошибку.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F32151 (N, A) Датчик 2: скорость вращения датчика для инициализации слишком высока**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Скорость вращения датчика во время инициализации модуля датчика слишком высока.

**Помощь:** Соответственно уменьшить скорость вращения датчика во время инициализации.  
При необходимости отключить контроль (r0437.29).  
Смотри также: r0437

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F32152 (N, A) Датчик 2: макс. входная частота превышена**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Макс. входная частота системы обработки датчика превышена.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Текущая входная частота в Гц.  
Смотри также: r0408

**Помощь:**

- Снизить скорость.
- Использовать датчик с меньшим числом делений (r0408).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

**F32160 (N, A) Датчик 2: аналоговый датчик отказ канала A**

Значение сообщения: %1

Объект привода: VECTOR\_G

Реакции: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ)

Квиттирование: БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

Причина: Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения.  
 2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4673).  
 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).

Помощь: По значению ошибки = 1:  
 - Проверить выходное напряжение аналогового датчика.  
 По значению ошибки = 2:  
 - Проверить напряжение на период датчика (p4673).  
 По значению ошибки = 3:  
 - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

**F32161 (N, A) Датчик 2: аналоговый датчик отказ канала B**

Значение сообщения: %1

Объект привода: VECTOR\_G

Реакции: ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ)

Квиттирование: БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

Причина: Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения.  
 2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4675).  
 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).

Помощь: По значению ошибки = 1:  
 - Проверить выходное напряжение аналогового датчика.  
 По значению ошибки = 2:  
 - Проверить напряжение на период датчика (p4675).  
 По значению ошибки = 3:  
 - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

<b>F32163 (N, A)</b>	<b>Датчик 2: значение положения аналогового датчика превышает предельное значение</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ)
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
Причина:	Значение положения превысило допустимый диапазон в -0.5 ... +0.5. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: значение положения от LVDT-датчика. 2: значение положения из характеристики датчика.
Помощь:	По значению ошибки = 1: - Проверить передаточное отношение LVDT (p4678). - Проверить подключение опорного сигнала на дорожке В. По значению ошибки = 2: - Проверить коэффициенты характеристики (p4663 ... p4666).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>A32400 (F, N)</b>	<b>Датчик 2: порог предупреждения, ошибка интервала нулевых меток</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. У датчиков с кодированным расстоянием интервал нулевых меток вычисляется из опознанных попарно нулевых меток. Из этого следует, что отсутствующая нулевая метка в зависимости от образования пар не может привести к неполадке и не влияет на систему. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в r0425 (круговой датчик) или r0424 (линейный датчик). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Последний измеренный интервал нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика). Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток.
Помощь:	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками). - согласовать параметры для интервала нулевых меток (r0424, r0425). - заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A32401 (F, N)</b>	<b>Датчик 2: порог предупреждения, отказ нулевой метки</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	1.5-кратно спараметрированный интервал нулевых меток был превышен. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в p0425 (круговой датчик) или p0424 (линейный датчик). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Кол-во инкрементов после POWER ON или с последней определенной нулевой метки (4 инкремента = 1 деление датчика).
Помощь:	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками). - согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0425). - заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F32405 (N, A)</b>	<b>Датчик 2: недопустимая температура в системе обработки датчика</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Система обработки датчика на двигателе с DRIVE-CLiQ определила недопустимую температуру. Порог ошибки составляет 125 °C. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Измеренная температура модулей в 0.1 °C.
Помощь:	Уменьшить внешнюю температуру на соединении DRIVE-CLiQ двигателя.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>A32407 (F, N)</b>	<b>Датчик 2: достигнута граница функции</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Датчик достиг одной из своих функциональных границ. Рекомендуется выполнить обслуживание. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: инкрементальные сигналы 3: абсолютная дорожка 4: кодовое соединение

<b>Помощь:</b>	Выполнить обслуживание. При необходимости заменить датчик. Указание: Актуальный функциональный резерв датчика можно посмотреть через r4651. Смотри также: r4650, r4651
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A32410 (F, N) Датчик 2: последовательная коммуникация**

<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Ошибка передачи последовательного протокола коммуникации между датчиком и модулем обработки SMCxx. Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация): Бит 0: бит ошибки в протоколе позиций. Бит 1: неправильный уровень покоя на кабеле данных. Бит 2: датчик не отвечает (не подает стартового бита в течение 50 мсек). Бит 3: ошибка CRC: контрольная сумма в протоколе датчика не согласуется с данными. Бит 4: ошибочное квитирование от датчика: датчик не правильно понял задание или не может его выполнить. Бит 5: внутренняя ошибка в последовательном драйвере: была запрошена недопустимая команда режима. Бит 6: таймаут при циклическом чтении. Бит 8: слишком длинный протокол (к примеру > 64 бит). Бит 9: переполнение буфера приема Бит 10: ошибка фрейма при двойном чтении. Бит 11: ошибка четности. Бит 12: ошибка уровня кабеля данных в течение времени Monoflop.
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - заменить датчик
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A32411 (F, N) Датчик 2: абс. датчик сигнализирует предупреждения**

<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin, доп. информация: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Слово ошибки абсолютного датчика содержит установленные биты предупреждения. Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация): уууухххх шестн: уууу = дополнительная информация, хххх = причина ошибки уууу = 0: Бит 0: частота превышена (слишком высокая скорость). Бит 1: температура превышена. Бит 2: резерв регулирования подсветки превышен. Бит 3: батарея разряжена. Бит 4: переход через референтную точку.

уууу = 1:

Бит 0: амплитуда сигнала вне диапазона регулирования.

Бит 1: ошибка интерфейса многооборотного датчика.

Бит 2: внутренняя ошибка данных (одно-/многооборотный датчик не одношаговый).

Бит 3: ошибка интерфейса EEPROM.

Бит 4: ошибка SAR-преобразователя.

Бит 5: ошибка при передаче данных регистра.

Бит 6: обнаружена внутренняя ошибка на Eppog-контакте (nEpp).

Бит 7: температура выше или ниже порога.

<b>Помощь:</b>	Заменить датчик.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

### **A32412 (F, N) Датчик 2: бит ошибки в последовательном протоколе установлен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Датчик пересылает через последовательный протокол установленный бит ошибки. Код предупреждения (r2124, двоич. интерпретация): Бит 0: бит ошибки в протоколе позиций. Бит 1: бит предупреждения в протоколе позиций.
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Проверить штекерные разъемы. - Заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

### **A32414 (F, N) Датчик 2: ошибка амплитуд дорожки C или D (C^2 + D^2)**

<b>Значение сообщения:</b>	дорожка C: %1, дорожка D: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Амплитуда (C^2 + D^2) дорожки C или D датчика или из сигналов Холла выходит за пределы диапазона допуска. Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = уровень сигнала дорожки D (16 бит со знаком) хххх = уровень сигнала дорожки C (16 бит со знаком) Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Пороги срабатывания составляют < 230 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) или > 750 мВ. Уровень сигнала 500 мВ с пиковым значением соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес. Примечание. Если амплитуда выходит за пределы диапазона допуска, то она не может использоваться для инициализации стартовой позиции.

**Помощь:**

- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- проверить штекерные разъемы.
- заменить датчик или кабель датчика.
- проверить модуль датчика (к примеру, контакты)
- проверить датчик Холла.

Реакция при F: НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

**A32415 (F, N) Датчик 2: амплитудное предупреждение, дорожки A или B ( $A^2 + B^2$ )**

**Значение сообщения:** амплитуда: %1, угол: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Амплитуда (корень  $A^2 + B^2$ ) датчика 2 выходит за диапазон допуска.  
 Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
 уууухххх шестн:  
 уууу = угол  
 хххх = амплитуда, т.е. корень  $A^2 + B^2$  (16 бит без знака)  
 Номинально уровень сигнала датчика должен составлять 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %).  
 Порог срабатывания составляет < 230 мВ (учитывать частотную характеристику датчика).  
 Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 299А шестн = 10650 дес  
 Угол 0 ... FFFF шестн соответствует 0 ... 360 градусам точного положения. Ноль градусов находится на отрицательном прохождении нуля дорожки В.  
 Примечание к модулям датчика для решающего устройства (например, SMC10):  
 Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2.0 Veff). Порог срабатывания составляет < 1414 мВ (1.0 Veff).  
 Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 3333 шестн = 13107 дес  
 Указание:  
 Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.

**Помощь:**

- Проверить диапазон скорости, частотной (амплитудно-частотной) характеристики измерительного устройства недостаточно для диапазона скорости.
- Проверить проводку кабелей датчика и экранирование на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы.
- Заменить датчик или кабель датчика.
- Проверить модуль датчика (например, контакты).
- При загрязнении диска с кодовыми метками или износе подсветки заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

**A32418 (F, N) Датчик 2: разница числа оборотов на частоту выборки превышена**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой



<b>Причина:</b>	У датчика HTL/TTL разница числа оборотов между двумя циклами выборки превысила значение в р0492. Изменение сообщенного по возможности фактического значения скорости вращения контролируется во время выборки регулятора тока. Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Только для диагностики ошибок внутри компании Siemens. Смотри также: р0492
<b>Помощь:</b>	- проверить подводный кабель тахогенератора на предмет прерываний. - проверить заземление экрана тахогенератора. - при необходимости увеличить установку р0492.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

**A32419 (F, N) Датчик 2: дорожка A или B вне допуска**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Коррекция амплитуд/фаз/смещения для дорожки A или B на ограничении. Коррекция ошибок амплитуд: амплитуда B/амплитуда A = 0.78 ... 1.27 Фаза: <84 градусов или >96 градусов SMC20: коррекция смещения: +/-140 мВ SMC10: коррекция смещения: +/-650 мВ Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): xxxx1: минимум из коррекции смещения, дорожка B xxxx2: максимум из коррекции смещения, дорожка B xxx1x: минимум из коррекции смещения, дорожка A xxx2x: максимум из коррекции смещения, дорожка A xx1xx: минимум из коррекции амплитуд, дорожка B/A xx2xx: максимум из коррекции амплитуд, дорожка B/A x1xxx: минимум коррекции ошибок фаз x2xxx: максимум ошибок коррекции фаз 1xxxx: минимум кубической коррекции 2xxxx: максимум кубической коррекции
<b>Помощь:</b>	- проверить механические монтажные допуски для не встроенных датчиков (к примеру, зубчатый датчик). - проверить штекерные разъемы (и переходные сопротивления). - проверить сигналы датчика. - заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

**A32421 (F, N) Датчик 2: ошибка грубого положения**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	При регистрации фактического значения была определена ошибка. Из-за этой ошибки необходимо допустить, что регистрация фактического значения выводит неправильное грубое положение. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 3: абсолютная позиция последовательного протокола и дорожка A/B отличаются более чем на половину деления датчика. Абсолютная позиция в квадранте должна иметь свое нулевое положение, в котором обе дорожки являются отрицательными. В случае ошибки положение может иметь погрешность на одно деление датчика.
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 3: - В случае стандартного датчика с кабелем при необходимости связаться с изготовителем. - Исправить согласование дорожек с переданным последовательно значением позиции. Для этого подключить обе дорожки с инверсией на модуле датчика (поменять А на А* и В на В*) или для программируемого датчика проконтролировать смещение нулевой точки позиции.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A32422 (F, N) Датчик 2: число импульсов датчика прямоугольных сигналов вне диапазона допуска**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. При активированной коррекции числа импульсов датчика прямоугольных импульсов и перепараметрированной ошибке 31131 появляется это предупреждение, если аккумулятор содержит значения, превышающие r4683 или r4684. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается r0425 (круговой датчик). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Накопленные дифф. импульсы в делениях датчика.
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками). - согласовать параметры для интервала нулевых меток (r0424, r0425). - заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A32429 (F, N) Датчик 2: слишком большая разница положений датчик Холла/дорожка C/D и дорожка A/B**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Ошибка для дорожки C/D превышает +/-15 ° механически или +/-60 ° электрически или ошибка сигналов Холла больше +/-60 ° электрически. Период дорожки C/D соответствует 360 ° механически. Период сигналов Холла соответствует 360 ° электрически.

Контроль срабатывает, к примеру, тогда, когда датчики Холла в качестве эквивалента для дорожки C/D были подключены с неправильным направлением вращения или подают слишком неточные значения.

Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):

Для дорожки C/D действует:

измеренная погрешность как механический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).

Для сигналов Холла действует:

измеренная погрешность как электрический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).

<b>Помощь:</b>	- дорожка C или D не подключена. - исправить направление вращения возможно подключенного в качестве эквивалента для дорожки C/D датчика Холла. - проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить юстировку датчика Холла.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

### **A32431 (F, N) Датчик 2: слишком большое отклонение инкрементального/абсолютного положения**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При прохождении нулевого импульса было определено отклонение инкрементального положения. Для эквидистантных нулевых меток: - Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок. Следующие нулевые отметки должны находиться в n-кратном интервале от первой нулевой отметки. Для нулевых марок с кодированием интервала: - Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок. Следующие пары нулевых отметок должны находиться в ожидаемом интервале от первой пары нулевых отметок. Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Отклонение в квадрантах (1 деление = 4 квадранта).
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Проверить штекерные разъемы. - Заменить датчик или кабель датчика. - Устранить загрязнение кодирующего диска или сильные магнитные поля.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

### **A32432 (F, N) Датчик 2: адаптация положения ротора исправляет отклонение**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	На дорожке A/B импульсы были потеряны или их было подсчитано слишком много. Коррекция этих импульсов выполняется в настоящий момент.

Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 Последнее измеренное отклонение интервала нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика).  
 Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток.

**Помощь:**

- проверить проводку кабелей датчика согласно требованиям ЭМС.
- проверить штекерные разъемы.
- заменить датчик или кабель датчика.
- проверить предельную частоту датчика.
- согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0424, p0425).

Реакция при F: НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

**A32442 (F, N) Датчик 2: предварительное предупреждение о напряжения батареи**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Датчик использует батарею для сохранения многооборотной информации в отключенном состоянии. Напряжения батареи более недостаточно для дальнейшей буферизации многооборотной информации.

**Помощь:** Заменить батарею.

Реакция при F: НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

**A32443 (F, N) Датчик 2: униполярный уровень сигнала CD вне спецификации**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Униполярный уровень (CP/CN или DP/DN) датчика 2 лежит вне допуска.  
 Код предупреждения (r2124, двоич. интерпретация):  
 Бит 0 = 1: CP или CN вне допуска.  
 Бит 16 = 1: DP или DN вне допуска.  
 Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 2500 мВ +/- 500 мВ.  
 Порог срабатывания составляет < 1700 мВ и > 3300 мВ.  
 Примечание.  
 Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий.

- Имеются характеристики модуля датчика (r0459.31 = 1).
- Активирован контроль (p0437.31 = 1).

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы и контакты.
- Дорожки C/D подключены правильно (не спутаны ли сигнальные кабели CP с CN или DP с DN)?
- Заменить кабель датчика.

Реакция при F: НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:

---

**A32460 (N)       Датчик 2: аналоговый датчик отказ канала А**  
**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**       VECTOR\_G  
**Реакции:**       никакой  
**Квиттирование:**       никакой  
**Причина:**       Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения.  
2: входное напряжение вне установленного в p4673 диапазона измерения.  
3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).  
**Помощь:**       По значению предупреждения = 1:  
- Проверить выходное напряжение аналогового датчика.  
По значению предупреждения = 2:  
- Проверить напряжение на период датчика (p4673).  
По значению предупреждения = 3:  
- Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).  
Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:

---

**A32461 (N)       Датчик 2: аналоговый датчик отказ канала В**  
**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**       VECTOR\_G  
**Реакции:**       никакой  
**Квиттирование:**       никакой  
**Причина:**       Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения.  
2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4675).  
3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).  
**Помощь:**       По значению предупреждения = 1:  
- Проверить выходное напряжение аналогового датчика.  
По значению предупреждения = 2:  
- Проверить напряжение на период датчика (p4675).  
По значению предупреждения = 3:  
- Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).  
Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:

---

**A32462 (N)       Датчик 2: аналоговый датчик нет активного канала**  
**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**       VECTOR\_G  
**Реакции:**       никакой  
**Квиттирование:**       никакой  
**Причина:**       У аналогового датчика канал А и канал В не активированы.

**Помощь:** - Активировать канал А и/или канал В (р4670).  
 - Проверить конфигурацию датчика (р0404.17).  
 Сммотри также: р4670

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**A32463 (N) Датчик 2: значение положения аналогового датчика превышает предельное значение**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Значение положения превысило допустимый диапазон в -0.5 ... +0.5.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 1: значение положения от LVDT-датчика.  
 2: значение положения из характеристики датчика.

**Помощь:** По значению предупреждения = 1:  
 - Проверить передаточное отношение LVDT (р4678).  
 - Проверить подключение опорного сигнала на дорожке В.  
 По значению предупреждения = 2:  
 - Проверить коэффициенты характеристики (р4663 ... р4666).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**A32470 (F, N) Датчик 2: обнаружено загрязнение**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** На альтернативном интерфейсе датчиков для модуля датчика шкафного типа 30 (SMC30) через сигнал 0 на клемме X521.7 сигнализируется загрязнение датчика.

**Помощь:** - Проверить штекерные разъемы.  
 - Заменить датчик или кабел датчика.

Реакция при F: НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**F32500 (N, A) Датчик 2: отслеживание положения, превышение диапазона перемещения**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Привод/датчик превысил макс. возможный диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси без коррекции модуло. Значение необходимо считать в р0412 и интерпретировать, как число оборотов двигателя.  
 При р0411.0 = 1 макс. диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси определен как 64-кратное (+/- 32-кратное) от р0421.

При  $r0411.3 = 1$  макс. диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси предварительно установлен на максимальное значение и составляет  $\pm r0412/2$  (округлено до полного числа оборотов). Максимальное значение зависит от числа делений ( $r0408$ ) и точного разрешения ( $r0419$ ).

**Помощь:** ошибка устраняется следующим образом:  
 - включить ввод в эксплуатацию датчика ( $r0010 = 4$ ).  
 - отслеживание положения, сбросить позицию ( $r0411.2 = 1$ ).  
 - отключить ввод в эксплуатацию датчика ( $r0010 = 0$ ).  
 После квитировать неполадку и выполнить юстировку абсолютного датчика.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

### **F32501 (N, A) Датчик 2: отслеживание положения, позиция датчика вне окна допуска**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Привод/датчик в отключенном состоянии был перемещен больше, чем установлено в окне допуска. Возможно, связи между механикой и датчиком более не существует.  
 Значение ошибки ( $r0949$ , дес. интерпретация): отклонение от последней позиции датчика в инкрементах абсолютного значения.  
 Знак обозначает направление перемещения.  
 Указание:  
 Найденное отклонение индицируется и в  $r0477$ .  
 Смотри также:  $r0413$ ,  $r0477$

**Помощь:** Отслеживание положения сбрасывается следующим образом:  
 - выбрать ввод в эксплуатацию датчика ( $r0010 = 4$ ).  
 - отслеживание положения, сбросить позицию ( $r0411.2 = 1$ ).  
 - отменить выбор ввода в эксплуатацию датчика ( $r0010 = 0$ ).  
 После квитировать неполадку и при необходимости выполнить юстировку абсолютного датчика ( $r2507$ ).  
 Смотри также:  $r0010$

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

### **F32502 (N, A) Датчик 2: датчик с измерительным редуктором без действительных сигналов**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Датчик с измерительным редуктором более не подает действительных сигналов.  
**Помощь:** Обеспечить подачу при работе всеми пристроенными с измерительным редуктором датчиками действительных фактических значений.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

Реакция при А: никакой  
Квиттирование при А: никакой

---

<b>F32503 (N, A)</b>	<b>Датчик 2: отслеживание положения не сбрасывается</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Отслеживание положения для измерительного не может быть сброшено.
Помощь:	ошибка устраняется следующим образом: - включить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 4). - отслеживание положения, сбросить позицию (p0411.2 = 1). - отключить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 0). После квитировать неполадку и выполнить юстировку абсолютного датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой

---

<b>A32700</b>	<b>Датчик 2: проверка эффективности не возвращает ожидаемого значения</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1 bin
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Слова ошибки датчика DRIVE-CLiQ дает установленные биты ошибки. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит x = 1: проверка эффективности x не удалась.
Помощь:	Заменить датчик.

---

<b>N32800 (F)</b>	<b>Датчик 2: сборное сообщение</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	никакой
Причина:	Датчик двигателя определил минимум одну ошибку.
Помощь:	Обработка других актуальных сообщений.
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

---

<b>F32801 (N, A)</b>	<b>Датчик 2 DRIVE-CLiQ: отсутствует стробовый бит</b>
Значение сообщения:	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ



<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CliQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Заменить соответствующий компонент. Смотри также: р9916
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F32802 (N, A) Датчик 2: переполнение разделения времени**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Возникло переполнение слота на датчике 2. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): ух шестн: у = затронутая функция (внутренняя диагностика ошибок Siemens), х = затронутый слот х = 9: переполнение быстрого (такт регулятора тока) слота. х = A: переполнение среднего слота. х = C: переполнение медленного слота. ух = 3E7: 999: тайм-аут при ожидании SYNO (к примеру, неожиданный возврат в ациклический режим).
<b>Помощь:</b>	Увеличить время выборки регулятора тока. Указание: При времени выборки регулятора тока = 31.25 мкс использовать SMx20 с заказным номером 6SL3055-0AA00-5xA3.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F32804 (N, A) Датчик 2: ошибка контрольной суммы**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON (СРАЗУ ЖЕ)
<b>Причина:</b>	При выгрузке программной памяти на модуле датчика возникла ошибка контрольной суммы. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн. уууу: затронутая область памяти. хххх: разница между контрольной суммой при POWER ON и актуальной контрольной суммой.

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
- Обновить микропрограммное обеспечение ( $\geq$  V2.6 HF3,  $\geq$  V4.3 SP2,  $\geq$  V4.4).
- Проверить, соблюдается ли допустимая температура окружающей среды для компонента.
- Заменить модуль датчика.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F32805 (N, A) Датчик 2: неправильная контрольная сумма EPROM**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Внутренние данные параметров нарушены  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
01: ошибка доступа EEPROM.  
02: слишком большое количество блоков в EEPROM.

**Помощь:** Заменить модуль.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F32806 (N, A) Датчик 2: инициализация не удалась**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Инициализация датчика не удалась.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
Бит 0, 1: инициализация датчика при вращающемся двигателе не удалась (отклонение грубого и точного положения в делениях датчика/4).  
Бит 2: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки A.  
Бит 3: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки B.  
Бит 4: не удалось согласовать среднее напряжение для входа ускорения.  
Бит 5: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки Safety A.  
Бит 6: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки Safety B.  
Бит 7: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки C.  
Бит 8: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки D.  
Бит 9: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки R.  
Бит 10: разница средних напряжений между A и B слишком велика ( $> 0.5$  В).  
Бит 11: разница средних напряжений между C и D слишком велика ( $> 0.5$  В).  
Бит 12: разница средних напряжений между Safety A и Safety B слишком велика ( $> 0.5$  В).  
Бит 13: разница средних напряжений между A и Safety B слишком велика ( $> 0.5$  В).  
Бит 14: разница средних напряжений между B и Safety A слишком велика ( $> 0.5$  В).  
Бит 15: стандартная погрешность полученных средних напряжений слишком велика ( $> 0.3$  В).  
Бит 16: внутренняя ошибка – ошибка при чтении регистра (SAFE).  
Бит 17: внутренняя ошибка – ошибка при записи регистра (SAFE).  
Бит 18: внутренняя ошибка – согласование средних напряжений отсутствует.  
Бит 19: внутренняя ошибка – ошибка доступа ADC.

Бит 20: внутренняя ошибка – переход через ноль не найден.  
Бит 28: ошибка при инициализации измерительного прибора EnDat 2.2.  
Бит 29: ошибка при выгрузке данных из измерительного прибора EnDat 2.2.  
Бит 30: ошибка контрольной суммы EEPROM измерительного прибора EnDat 2.2.  
Бит 31: противоречивые данные измерительного прибора EnDat 2.2.

Указание:

Бит 0, 1: биты 6SL3055-0AA00-5\*A0

Бит 2 ... 20: от 6SL3055-0AA00-5\*A1

**Помощь:**

Квиттировать ошибку.

Если ошибка не квиттируется:

Бит 2 ... 9: проверить источник питания датчика.

Бит 2 ... 14: проверить соответствующий кабель.

Бит 15 без других битов: проверить дорожку R, проверить установки в r0404.

Бит 28: проверить кабель между преобразователем EnDat 2.2 и измерительным прибором.

Бит 29 ... 31: заменить неисправный измерительный прибор.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F32811 (N, A) Датчик 2: серийный номер датчика изменен**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Серийный номер датчика изменился. Изменение контролируется только для датчиков с серийным номером (к примеру, датчики EnDat)  
- Был заменен датчик.

Указание:

При регулировке положения серийный номер применяется при старте юстировки (p2507 = 2).

В случае отъюстированного датчика (p2507 = 3) серийный номер проверяется на предмет изменения и при необходимости юстировка сбрасывается (p2507 = 1).

Для пропуска контроля серийного номера действовать следующим образом:

- Установить следующий серийный номер для соответствующего блока данных датчика: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

**Помощь:** Выполнить механическую юстировку датчика. Применить новый серийный номер посредством p0440 = 1.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F32812 (N, A) Датчик 2: запрошенный цикл или синхронизация RX / TX не поддерживается**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Запрошенный из управляющего модуля цикл, к примеру, синхронизация RX / TX, не поддерживается  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

0: цикл приложения не поддерживается.

	1: цикл DRIVE-CLiQ не поддерживается.
	2: интервал между моментами времени RX и TX слишком мал.
	3: момент времени TX слишком рано.
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F32813 Датчик 2: аппаратное обеспечение, отказ логического блока**

<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит 0: ALU сработал watchdog. Бит 1: ALU обнаружил ошибку стробовых импульсов.
<b>Помощь:</b>	Заменить датчик.

---

**F32820 (N, A) Датчик 2 DRIVE-CLiQ: ошибка телеграммы**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес компонента в телеграмме и в списке приема не совпадают. 7 (= 07 шестн): Ожидается телеграмма SYNC, но принятая телеграмма не является таковой. 8 (= 08 шестн): Ожидается не телеграмма SYNC, но принятая телеграмма является таковой. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен. 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей. - Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). Смотри также: р9916

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F32835 (N, A) Датчик 2 DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников.  
 Причина ошибки:  
 33 (= 21 шестн):  
 Циклическая телеграмма еще не поступила.  
 34 (= 22 шестн):  
 Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы.  
 64 (= 40 шестн):  
 Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки  
**Помощь:**  
 - выполнить POWER ON.  
 - заменить соответствующий компонент.  
 Смотри также: p9916

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

**F32836 (N, A) Датчик 2 DRIVE-CLiQ: ошибка передачи данных DRIVE-CLiQ**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Не удалось отправить данные.  
 Причина ошибки:  
 65 (= 41 шестн):  
 Тип телеграммы не соответствует списку передачи.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки  
**Помощь:**  
 Выполнить POWER ON.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

<b>F32837 (N, A)</b>	<b>Датчик 2 DRIVE-CLiQ: компонент неисправен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (р9904). - заменить данный компонент.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F32845 (N, A)</b>	<b>Датчик 2 DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Причина ошибки: 11 (= 0В шестн): Ошибка синхронизации при переменнo-циклической передаче данных. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON. Смотри также: р9916
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F32850 (N, A) Датчик 2: система обработки датчика, внутренняя программная ошибка**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Возникла внутренняя программная ошибка в модуле датчика 2. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: фоновое разделение времени заблокировано. 2: контрольная сумма через кодовую память не совпадает. 10000: память OEM датчика EnDat содержит неинтерпретируемые данные. 11000 ... 11499: ошибка описательных данных из EEPROM. 11500 ... 11899: ошибка данных калибровки из EEPROM. 11900 ... 11999: ошибка данных конфигурации из EEPROM. 12000 ... 12008: коммуникация с АЦ-преобразователем нарушена. 16000: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализация приложения. 16001: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализация ALU. 16002: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализации HIS1 / SIS1. 16003: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализации Safety. 16004: датчик DRIVE-CLiQ внутренняя системная ошибка.
<b>Помощь:</b>	- заменить модуль датчика. - при необходимости обновить микропрограммное обеспечение в модуле датчика. - связаться с "горячей линией".
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F32851 (N, A) Датчик 2 DRIVE-CLiQ (CU): отсутствует стробовый бит**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 2) к управляющему модулю. Компонент DRIVE-CLiQ не установил стробового импульса на управляющий модуль. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	обновить микропрограммное обеспечение соответствующего компонента.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F32860 (N, A)</b>	<b>Датчик 2 DRIVE-CLiQ (CU): ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 2) к управляющему модулю.</p> <p>Причина ошибки:</p> <p>1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC).</p> <p>2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема.</p> <p>3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема.</p> <p>4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема.</p> <p>5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема.</p> <p>6 (= 06 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают.</p> <p>9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен.</p> <p>16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>17 (= 11 шестн): Ошибка CRC, и полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>18 (= 12 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>19 (= 13 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>20 (= 14 шестн): Длина принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>21 (= 15 шестн): Тип принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>22 (= 16 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают, и полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>25 (= 19 шестн): Бит ошибки в принятой телеграмме установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON (выключить/включить).</li> <li>- Проверить конструкцию электрощкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.</li> <li>- Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).</li> </ul> <p>Смотри также: r9915</p>
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой



<b>F32875 (N, A)</b>	<b>Geber 2 DRIVE-CLiQ (CU): исчезло напряжение питания</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Коммуникация DRIVE-CLiQ от затронутого компонента DRIVE-CLiQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания. Причина ошибки: 9 (= 09 шестн): Напряжение питания компонента исчезло. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить подключение напряжения питания для компонента DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - Проверить выбор параметров питания для компонента DRIVE-CLiQ.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F32885 (N, A)</b>	<b>Датчик 2 DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 2) к управляющему модулю. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 26 (= 1A шестн): Стробовый бит в принятой телеграмме не установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. 98 (= 62 шестн): Ошибка при переходе в циклический режим. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить напряжение питания соответствующих компонентов. - выполнить POWER ON. - заменить соответствующий компонент. Смотри также: p9915
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F32886 (N, A) Датчик 2 DRIVE-CLiQ (CU): ошибка при отправке данных DRIVE-CLiQ**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 2) к управляющему модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F32887 (N, A) Датчик 2 DRIVE-CLiQ (CU): неисправный компонент**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ (модуль датчика для датчика 2) была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 96 (= 60 шестн): При измерении рабочего цикла ответ поступил слишком поздно. 97 (= 61 шестн): Обмен параметрами продолжается слишком долго. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (р9904). - заменить данный компонент.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F32895 (N, A) Датчик 2 DRIVE-CLiQ (CU): нарушение переменного-циклической передачи данных**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 2) к управляющему модулю. Причина ошибки: 11 (= 0В шестн): Ошибка синхронизации при переменном-циклической передаче данных. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON. Смотри также: p9915
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F32896 (N, A) Датчик 2 DRIVE-CLiQ (CU): несогласованные свойства компонентов**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Свойства указанного в значении ошибки компонента DRIVE-CLiQ (модуль датчика для датчика 2) по сравнению с запуском изменились на несовместимые. Причиной могут быть, к примеру, замены кабеля DRIVE-CLiQ или компонента DRIVE-CLiQ. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер компонента.
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON. - При замене компонента использовать тот же тип компонента и при возможности ту же версию микропрограммного обеспечения. - При замене кабелей по возможности использовать только кабели той же длины (соблюдать макс. длину кабеля).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F32899 (N, A) Датчик 2: неизвестная ошибка**

<b>Значение сообщения:</b>	новое сообщение: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	На модуле датчика для датчика 2 возникла ошибка, которая не может быть интерпретирована Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на модуле датчика для датчика 2 новее Firmware на управляющем модуле (CU).

Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Номер ошибки.

Примечание.

В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этой новой ошибки.

**Помощь:** - заменить микропрограммное обеспечение на модуле датчика на более старую версию (r0148).  
- обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

**A32902 (F, N) Датчик 2: ШИНА SPI Возникла ошибка**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Ошибка при обслуживании внутренней шины SPI.  
Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** - заменить модуль датчика.  
- при необходимости заменить микропрограммное обеспечение в модуле датчика.  
- связаться с горячей линией.

Реакция при F: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

**F32905 (N, A) Датчик 2: неправильное параметрирование**

**Значение сообщения:** параметр: %1, доп. информация: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Один параметр датчика 2 был определен как ошибочный.  
Возможно спараметрированный тип датчика не совпадает с подключенным.  
Затронутый параметр может быть определен следующим образом:  
- Определить номер параметра через значение ошибки (r0949).  
- Определить индекс параметра (p0187).  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
уууухххх шестн.: уууу = доп. информация, хххх = параметр  
хххх = 421:  
У датчика EnDat/SSI абсолютная позиция в протоколе должна быть меньше или равна 30 бит.  
уууу = 0:  
Дополнительная информация отсутствует.  
уууу = 1:  
Уровень HTL (p0405.1 = 0) в комбинации с контролем дорожек A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) не поддерживается этим компонентом.  
уууу = 2:  
В r0400 введен кодовый номер для идентифицированного датчика, но идентификация не выполнялась.  
Просьба запустить повторную идентификацию датчика.

уууу = 3:  
В р0400 введен кодовый номер для идентифицированного датчика, но идентификация не выполнялась.  
Просьба выбрать в р0400 датчик из каталога с кодовым номером < 10000.  
уууу = 4:  
Датчик SSI (р0404.9 = 1) без дорожки A/B не поддерживается этим компонентом.  
уууу = 5:  
В датчике SQW р4686 значение больше, чем р0425.  
уууу = 6:  
Датчик DRIVE-CLiQ не может использоваться в этой версии микропрограммного обеспечения.  
уууу = 7:  
Для датчика SQW коррекция Хфкт1 (р0437.2) разрешена только для эквидистантных нулевых меток.  
уууу = 8:  
Интервал пар полюсов двигателя не поддерживается используемой линейной измерительной системой.  
уууу = 9:  
Длина позиции в протоколе EnDat не может превышать 32 бит.  
уууу = 10:  
Подключенный датчик не поддерживается.

**Помощь:**

- Проверить, совпадает ли подключенный тип датчика со спараметрированным.
- Исправить указанный через значение ошибки (r0949) и р0187 параметр.
- По номеру параметра = 314:
  - Проверить число пар полюсов и передаточное число измерительного редуктора. Частное деления "Числа пар полюсов" на "Передаточное число измерительного редуктора" должно быть меньше/равно 1000:  $((r0313 * r0433) / (r0432 \leq 1000))$ .

Реакция при N:           никакой  
Квиттирование при N:       никакой  
Реакция при A:           никакой  
Квиттирование при A:       никакой

---

**F32912           Датчик 2: недопустимая комбинация устройств**

**Значение сообщения:**   %1

**Объект привода:**       VECTOR\_G

**Реакции:**             ДАТЧИК (IASC/DSTOPМОЗ, НЕТ)

**Квиттирование:**     БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:**            Выбранная комбинация устройств не поддерживается.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
1003:  
Подключенный измерительный прибор не может работать в преобразователе EnDat 2.2. Измерительный прибор, к примеру, не имеет числа делений/разрешения в  $2^n$ .  
1005:  
Тип измерительного прибора (инкр.) не поддерживается преобразователем EnDat 2.2.  
1006:  
Макс. длительность (31.25 мкс) передачи EnDat была превышена.  
2001:  
Установленная комбинация такта регулятора тока, DP-такта и Safety-такта не поддерживается преобразователем EnDat 2.2.  
2002:  
Разрешение линейного измерительного прибора не соответствует интервалу пар полюсов линейного двигателя.

**Помощь:**

По значению ошибки = 1003, 1005, 1006:  
- Использовать допустимый измерительный прибор.  
По значению ошибки = 2001:  
- Установить допустимую тактовую комбинацию (при необходимости использовать стандартные установки).  
По значению ошибки = 2002:  
- Использовать измерительный прибор с меньшим разрешением (р0422).

<b>A32915 (F, N)</b>	<b>Датчик 2: ошибка конфигурации</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка конфигурации датчика 2. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: перепараметрирование между ошибкой/предупреждением недопустимо. 419: датчик распознает при сконфигурированном точном разрешении Gx_XIST2 макс. возможное, абсолютное фактическое значение положения (r0483), которое не может более быть представлено в 32 бит.
Помощь:	По значению предупреждения = 1: Не выполнять перепараметрирование между ошибкой/предупреждением. По значению предупреждения = 419: Уменьшить точное разрешение (p0419) или деактивировать контроль (p0437.25), если не нужен весь многооборотный диапазон.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>F32916 (N, A)</b>	<b>Датчик 2: ошибка при параметрировании</b>
Значение сообщения:	параметр: %1, доп. информация: %2
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Один параметр датчика 2 был определен как ошибочный. Возможно спараметрированный тип датчика не совпадает с подключенным. Затронутый параметр может быть определен следующим образом: - Определить номер параметра через значение ошибки (r0949). - Определить индекс параметра (p0187). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра. Указание: ошибка выводится только для датчиков с r0404.10 = 1 или r0404.11 = 1. Она соответствует A32905 у датчиков с r0404.10 = 0 и r0404.11 = 0.
Помощь:	- Проверить, совпадает ли подключенный тип датчика со спараметрированным. - Исправить указанный через значение ошибки (r0949) и p0187 параметр.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>A32920 (F, N)</b>	<b>Датчик 2: ошибка датчика температуры</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, номер канала: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При обработке датчика температуры возникла ошибка. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): обрыв провода или датчик не подключен (КТУ: R > 1630 Ом). 2 (= 02 шестн): Измеренное сопротивление слишком мало (PTC: R < 20 Ом, КТУ: R < 50 Ом). Другие значения: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уух шестн: уу = номер канала, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Проверить правильность типа и подключения кабеля датчика. - Проверить выбор датчика температуры в r0600 до r0603. - Заменить модуль датчика (аппаратная ошибка или ошибка данных калибровки).
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A32930 (N)</b>	<b>Датчик 2: регистратор данных сохранил данные</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При активированной функции "Регистратор данных" (r0437.0 = 1) возникла ошибка модуля датчика. Это предупреждение показывает, что соответствующие ошибке диагностические данные были сохранены на карту памяти. Диагностические данные помещаются в следующую директорию: /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN ... /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN /USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT Файл TXT содержит следующую информацию: - Отображение последнего записанного BIN-файла. - Число еще возможных процессов записи (от 10000 назад). Указание: Обработка BIN-файлов возможна только на Siemens.
<b>Помощь:</b>	Не требуется. Предупреждение исчезает автоматически. Регистратор данных готов к записи следующей ошибки.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

<b>A32940 (F, N)</b>	<b>Датчик 2: датчик шпинделя S1 ошибка напряжения</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Напряжение аналогового датчика S1 шпинделя вне допустимого диапазона. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Уровень сигнала от датчика S1. Указание: Уровень сигнала в 500 мВ соответствует числовому значению в 500 дес.
Помощь:	- Проверить зажимное приспособление. - Проверить и при необходимости согласовать допуск (p5040). - Проверить и при необходимости согласовать пороги (p5041). - Проверить аналоговый датчик S1 и соединения.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>F32950</b>	<b>Датчик 2: внутренняя программная ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ДАТЧИК (ВЫКЛ2)
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Информация об источнике ошибок. Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение в модуле датчика части до последней версии. - Связаться с "горячей линией".
<b>A32999 (F, N)</b>	<b>Датчик 2: неизвестное предупреждение</b>
Значение сообщения:	новое сообщение: %1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	На модуле датчика для датчика 2 возникло предупреждение, которое не может быть интерпретировано Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на этом компоненте новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер предупреждения. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этого нового предупреждения.
Помощь:	- заменить микропрограммное обеспечение на модуле датчика на более старую версию (r0148). - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)



Реакция при N:       никакой  
Квиттирование       никакой  
при N:

---

<b>F33100 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: ошибка интервала нулевых меток</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. Для датчиков с кодированным расстоянием интервал нулевых меток вычисляется из определенных попарно нулевых меток. Из этого следует, что одна отсутствующая нулевая метка в зависимости от образования пары не может привести к ошибке и не сказывается в системе. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в р0425 (круговой датчик) или р0424 (линейный датчик). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Последний измеренный интервал нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика). Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток.
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li><li>- Проверить штекерные разъемы.</li><li>- Проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).</li><li>- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (р0424, р0425).</li><li>- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (р0438).</li><li>- Заменить датчик или кабель датчика.</li></ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F33101 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: нулевая метка отсутствует</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	1.5 x спараметрированный интервал нулевых меток был превышен. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в р0425 (круговой датчик) или р0424 (линейный датчик). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): кол-во инкрементов после POWER ON или с последней определенной нулевой метки (4 инкремента = 1 деление датчика).
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li><li>- Проверить штекерные разъемы.</li><li>- Проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками).</li><li>- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (р0425).</li><li>- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (р0438).</li><li>- Если р0437.1 активен, тогда проверить р4686.</li><li>- Заменить датчик или кабель датчика.</li></ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F33103 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: ошибка амплитуды, дорожка R</b>
<b>Значение сообщения:</b>	дорожка R: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Амплитуда сигнала нулевой метки (дорожка R) у датчика 3 не в диапазоне допуска. Ошибка может быть вызвана превышением униполярного уровня напряжения (RP/RN) или выходом за нижнюю границу дифф. амплитуды.</p> <p>Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  уууухххх шестн.: уууу = 0, хххх = уровень сигнала дорожка R (16 бит со знаком).  Пороги срабатывания униполярного уровня сигнала датчика составляют около &lt; 1400 мВ и &gt; 3500 мВ.  Порог срабатывания для дифф. уровня сигнала датчика составляют около &lt; 1600 мВ.  Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес.  Указание:  Аналоговое значение ошибки амплитуды измерено не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.  Значение ошибки может быть представлено только между -32767 ... 32767 дес. (-770 мВ ... 770 мВ).  Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий.</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Наличие свойств модуля датчика (r0459.31 = 1).</li> <li>- Активированный контроль (r0437.31 = 1).</li> </ul>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Проверить диапазон числа оборотов, частотной характеристики (амплитудно-частотной) измерительного устройства может быть недостаточно для диапазона числа оборотов.</li> <li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.</li> <li>- Проверить штекерные разъемы и контакты.</li> <li>- Проверить, подключена ли нулевая отметка и не перепутана ли полярность сигнальных кабелей RP и RN.</li> <li>- Заменить кабель датчика.</li> <li>- При загрязнении кодирующего диска или износе подсветки заменить датчик.</li> </ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F33110 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: нарушение последовательной коммуникации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	<p>Ошибка передачи последовательного коммуникационного протокола между датчиком и модулем обработки результатов.</p> <p>Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  Бит 0: бит аварийного сообщения в протоколе позиции.  Бит 1: неправильный уровень в состоянии покоя в информационном кабеле.  Бит 2: датчик не отвечает (не подает стартового бита в течение 50 мс).  Бит 3: ошибка CRC: контрольная сумма в протоколе датчика не согласуется с данными.  Бит 4: неправильное квитирование от датчика: датчик неправильно понял задание или не может его выполнить.  Бит 5: внутренняя ошибка в последовательном драйвере: была запрошена недопустимая команда режима.  Бит 6: тайм-аут при циклическом чтении.  Бит 7: тайм-аут для связи регистров.  Бит 8: протокол слишком длинный (например &gt; 64 бит).  Бит 9: переполнение буфера приема.  Бит 10: ошибка фрейма при двойном чтении.  Бит 11: ошибка четности.  Бит 12: ошибка уровня информационного кабеля в течение паузы.</p>

	Бит 13: ошибка информационного кабеля.
	Бит 14: ошибка при связи регистров.
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки Бит 0 = 1: - Датчик неисправен. В F31111 при необходимости можно узнать дополнительные подробности.
	По значению ошибки Бит 1 = 1: - Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.
	По значению ошибки Бит 2 = 1: - Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.
	По значению ошибки Бит 3 = 1: - ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика.
	По значению ошибки Бит 4 = 1: - ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.
	По значению ошибки Бит 5 = 1: - ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.
	По значению ошибки Бит 6 = 1: - Обновить микропрограммное обеспечение для модуля датчика.
	По значению ошибки Бит 7 = 1: - Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.
	По значению ошибки Бит 8 = 1: - Проверить параметрирование (p0429.2).
	По значению ошибки Бит 9 = 1: - ЭМС/подсоединить экран кабеля, заменить датчик или кабель датчика, заменить модуль датчика.
	По значению ошибки Бит 10 = 1: - Проверить параметрирование (p0429.2, p0449).
	По значению ошибки Бит 11 = 1: - Проверить параметрирование (p0436).
	По значению ошибки Бит 12 = 1: - Проверить параметрирование (p0429.6).
	По значению ошибки Бит 13 = 1: - Проверить информационный кабель.
	По значению ошибки Бит 14 = 1: - Неправильный тип датчика/заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F33111 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: внутренняя ошибка абсолютного датчика</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin, доп. информация: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Слово ошибки абсолютного датчика выводит установленные биты ошибки. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = дополнительная информация, хххх = причина ошибки уууу = 0: Бит 0: отказ подсветки. Бит 1: слишком маленькая амплитуда сигнала. Бит 2: ошибка значения позиции. Бит 3: перенапряжение питания датчика. Бит 4: пониженное напряжение питания датчика. Бит 5: ток перегрузки питания датчика. Бит 6: необходимо заменить батарею. уууу = 1: Бит 0: амплитуда сигнала вне диапазона регулирования. Бит 1: ошибка интерфейса многооборотного датчика. Бит 2: внутренняя ошибка данных (одно-/многооборотный датчик не одношаговый).

	<p>Бит 3: ошибка интерфейса EEPROM.          Бит 4: ошибка SAR-преобразователя.          Бит 5: ошибка при передаче данных регистра.          Бит 6: обнаружена внутренняя ошибка на Eppog-контакте (nErr).          Бит 7: температура выше или ниже порога.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>При уууу = 0:          По значению ошибки Бит 0 = 1:          Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.          По значению ошибки Бит 1 = 1:          Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.          По значению ошибки Бит 2 = 1:          Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.          По значению ошибки Бит 3 = 1:          Неправильное напряжение питания 5 В.          При использовании SMC: проверить сменный кабель между датчиком и SMC или заменить SMC.          При использовании датчика двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.          По значению ошибки Бит 4 = 1:          Неправильное напряжение питания 5 В.          При использовании SMC: проверить сменный кабель между датчиком и SMC или заменить SMC.          При использовании датчика двигателя с соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.          По значению ошибки Бит 5 = 1:          Датчик неисправен. Заменить датчик, для датчиков двигателя с прямым соединением DRIVE-CLiQ: заменить двигатель.          По значению ошибки Бит 6 = 1:          Необходимо заменить батарею (только для датчиков с дублирующей батареей).          При уууу = 1:          Датчик неисправен. Заменить датчик.</p>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F33112 (N, A) Датчик 3: бит ошибки в последовательном протоколе установлен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	<p>Датчик передает через последовательный протокол установленный бит ошибки.          Код ошибки (r0949, двоич. интерпретация):          Бит 0: бит ошибки в позиционном протоколе.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>При коде ошибки Бит 0 = 1:          При датчике EnDat F31111 передает по возможности следующие данные.</p>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F33115 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: амплитудная погрешность дорожки A или B (<math>A^2 + B^2</math>)</b>
<b>Значение сообщения:</b>	дорожка A: %1, дорожка B: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Амплитуда (корень $A^2 + B^2$ ) в датчике 3 превышает уровень допуска. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = уровень сигнала дорожки B (16 бит со знаком) хххх = уровень сигнала дорожки A (16 бит со знаком) Номинально уровень сигнала датчика должен находиться в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Порог срабатывания составляет < 170 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) и > 750 мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес. Примечание к модулю датчика для решающего устройства (например, SMC10): Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2.0 среднеквадр. вольта). Порог срабатывания составляет < 1070 мВ и > 3582 мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 6666 шестн. = 26214 дес. Примечание. Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"><li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.</li><li>- Проверить штекерные разъемы.</li><li>- Заменить датчик или кабель датчика.</li><li>- Проверить модуль датчика (например, контакты).</li><li>- Для измерительных систем без собственной опоры действует:</li><li>- Проверить юстировку считывающей головки и опору магнитного обода.</li><li>- Для измерительных систем с собственной опорой действует:</li><li>- Обеспечить отсутствие осевого давления на корпус датчика.</li></ul>
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F33116 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: амплитудная погрешность контроль дорожки A + B</b>
<b>Значение сообщения:</b>	дорожка A: %1, дорожка B: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Амплитуда равнонаправленных сигналов датчика A и B и амплитуда корня $A^2 + B^2$ в датчике 3 выходит за пределы диапазона допуска. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = уровень сигнала дорожки B (16 бит со знаком) хххх = уровень сигнала дорожки A (16 бит со знаком) Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Аппаратные пороги срабатывания составляют < 130 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) и > 955 мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес. Примечание. Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование.
- Проверить штекерные разъемы.
- Заменить датчик или кабель датчика.
- Проверить модуль датчика (например, контакты).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

при A:

---

**F33117 (N, A) Датчик 3: ошибка инверсии сигнала A/B/R**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** У датчика прямоугольных сигналов (биполярный, с двумя выводами) сигнал A\*, B\* и R\* не инвертирован по отношению к сигналу A, B и R.

Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):

Бит 0 ... 15: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

Бит 16: Ошибка дорожки A.

Бит 17: Ошибка дорожки B.

Бит 18: Ошибка дорожки R.

Указание:

Для SMC30 (только заказной номер 6SL3055-0AA00-5CA0 и 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310

действует:

Используется датчик прямоугольных сигналов без дорожки R и активирован контроль дорожек (p0405.2 = 1).

**Помощь:**

- Проверить датчик/кабель
- Подает ли датчик сигналы и инвертированные сигналы к ним?

Указание:

Для SMC30 (только заказной номер 6SL3055-0AA00-5CA0 и 6SL3055-0AA00-5CA1) действует:

- Проверить установку p0405 (p0405.2 = 1 возможно только при подключении датчика к X520).

У датчика прямоугольных сигналов без дорожки R при подключении к X520 (SMC30) или X23 (CUA32, CU310)

установить следующие перемычки:

- Вывод 10 (опорный сигнал R) <--> Вывод 7 (питание датчика масса)

- Вывод 11 (опорный сигнал R инвертирован) <--> Вывод 4 (питание датчика)

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

при A:

---

**F33118 (N, A) Датчик 3: разница числа оборотов вне допуска**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** У датчика HTL/TTL разница числа оборотов между несколькими циклами выборки превысила значение в r0492.

Изменение сообщенного по возможности фактического значения скорости вращения контролируется во время выборки регулятора тока.

Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Только для диагностики ошибок внутри компании Siemens.

Смотри также: r0492

<b>Помощь:</b>	- проверить подводящие кабели тахогенератора на предмет прерываний. - проверить заземление экрана тахогенератора. - при необходимости увеличить макс. разницу числа оборотов на цикл выборки (p0492).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F33120 (N, A) Датчик 3: ошибка напряжения питания**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 дес.

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Была обнаружена ошибка напряжения питания для датчика 3.  
Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
Бит 0: пониженное напряжение цепи считывания.  
Бит 1: ток перегрузки при питании датчика.  
Бит 2: ток перегрузки при питании датчика на линии возбуждения резольвера отрицательной.  
Бит 3: ток перегрузки при питании датчика на линии возбуждения резольвера положительной.  
Бит 4: источник питания 24 В силового модуля (PM) перегружен.  
Бит 5: ток перегрузки на соединении EnDat преобразователя.  
Бит 6: перенапряжение на соединении EnDat преобразователя.  
Бит 7: аппаратная ошибка на соединении EnDat преобразователя.  
Указание:  
Спутывание проводов датчика 6FX2002-2EQ00-.... и 6FX2002-2CH00-.... может привести к поломке датчика, т.к. выводы рабочего напряжения повернуты.

**Помощь:** По значению ошибки Бит 0 = 1:  
- Подключен верный кабель датчика?  
- Проверить штекерные разъемы кабеля датчика.  
- SMC30: проверить параметрирование (p0404.22).  
По значению ошибки Бит 1 = 1:  
- Подключен верный кабель датчика?  
- Проверить штекерные разъемы кабеля датчика.  
По значению ошибки Бит 2 = 1:  
- Подключен верный кабель датчика?  
- Заменить датчик или кабель датчика.  
По значению ошибки Бит 3 = 1:  
- Подключен верный кабель датчика?  
- Заменить датчик или кабель датчика.  
По значению ошибки Бит 5 = 1:  
- Измерительный прибор подключен к преобразователю правильно?  
- Заменить измерительный прибор или кабель к измерительному прибору.  
По значению ошибки Бит 6, 7 = 1:  
- Заменить неисправный преобразователь EnDat 2.2.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

**F33121 (N, A) Датчик 3: ошибка грубого положения**

Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
Причина:	При регистрации фактического значения обнаружена ошибка на модуле. Из-за этой ошибки необходимо допустить, что регистрация фактического значения подает неправильное грубое положение.
Помощь:	Заменить двигатель с DRIVE-CLiQ или соответствующий модуль датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F33122 Датчик 3: ошибка внутр. напряжения питания**

Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ДАТЧИК
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Ошибка внутреннего опорного напряжения ASICs для датчика 3. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: ошибка опорного напряжения. 2: внутреннее пониженное напряжение. 3: внутреннее перенапряжение.
Помощь:	Заменить двигатель с DRIVE-CLiQ или соответствующий модуль датчика.

**F33123 (N, A) Датчик 3: уровень сигнала A/B, униполярный, вне допуска**

Значение сообщения:	причина ошибки: %1 bin
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Униполярный уровень (AP/AN или BP/BN) датчика 3 лежит вне допуска. Код ошибки (r0949, двоич. интерпретация): Бит 0 = 1: AP или AN вне допуска. Бит 16 = 1: BP или BN вне допуска. Номинально униполярный уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 2500 мВ +/- 500 мВ. Порог срабатывания составляет < 1700 мВ и > 3300 мВ. Примечание. Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий. - Имеются характеристики модуля датчика (r0459.31 = 1). - Активирован контроль (r0437.31 = 1).
Помощь:	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование. - Проверить штекерные разъемы и контакты. - Проверить короткое замыкание сигнального кабеля с массой или рабочее напряжение. - Заменить кабель датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой



Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

<b>F33125 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: амплитудная погрешность, перерегулирование дорожки А или В</b>
<b>Значение сообщения:</b>	дорожка А: %1, дорожка В: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Амплитуда дорожки А или В датчика 3 выходит за диапазон допуска. Код ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = уровень сигнала дорожки В (16 бит со знаком). хххх = уровень сигнала дорожки А (16 бит со знаком). Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Порог срабатывания составляет > 750 мВ. Перерегулирование преобразователя А/В также приводит к этой ошибке. Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес. Примечание для модуля датчика для решающего устройства (например, SMC10): Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2,0 среднеквадр. вольта). Порог срабатывания составляет > 3582 мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 6666 шестн. = 26214 дес. Примечание. Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование. - Заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при А:	никакой
Квиттирование при А:	никакой

---

<b>F33126 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: амплитуда АВ слишком высокая</b>
<b>Значение сообщения:</b>	амплитуда: %1, угол: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Амплитуда (корень $A^2 + B^2$ или $ A  +  B $ ) датчика 3 превышает допуск. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = угол хххх = амплитуда, т.е. корень $A^2 + B^2$ (16 бит без знака) Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %). Порог срабатывания составляет для амплитуды сигнала $ A  +  B  > 1120$ мВ или корень $(A^2 + B^2) > 955$ мВ. Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 299 шестн = 10650 дес Угол 0 ... FFFF шестн соответствует 0 ... 360 градусам точного положения. Ноль градусов находится на отрицательном прохождении нуля дорожки В. Указание: Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.
<b>Помощь:</b>	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС и экранирование. - Заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

**F33129 (N, A) Датчик 3: слишком большая разница положений датчик Холла/дорожка C/D и дорожка A/B**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** Ошибка для дорожки C/D превышает +/-15 ° механически или +/-60 ° электрически или ошибка сигналов Холла больше +/-60 ° электрически.  
 Период дорожки C/D соответствует 360 ° механически.  
 Период сигналов Холла соответствует 360 ° электрически.  
 Контроль срабатывает, к примеру, тогда, когда датчики Холла в качестве эквивалента для дорожки C/D были подключены с неправильным направлением вращения или подают слишком неточные значения.  
 После точной синхронизации через одну референтную метку или 2 референтные метки у датчиков с кодированным расстоянием эта ошибка более не запускается, а запускается предупреждение A33429.  
**Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):**  
 Для дорожки C/D действует:  
 измеренная погрешность как механический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).  
 Для сигналов Холла действует:  
 измеренная погрешность как электрический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).  
**Помощь:**  
 - дорожка C или D не подключена.  
 - исправить направление вращения возможно подключенного в качестве эквивалента для дорожки C/D датчика Холла.  
 - проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.  
 - проверить юстировку датчика Холла.

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

**F33130 (N, A) Датчик 3: неправильные нулевая метка и положение из грубой синхронизации**

**Значение сообщения:** угловое отклонение электрическое: %1, угол механический: %2  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** После инициализации положения полюсов с помощью дорожки C/D, сигналов Холла или идентификации положения полюсов была зарегистрирована нулевая метка вне допустимого диапазона. Для датчиков с кодированным расстоянием проверка осуществляется после перехода через 2 нулевые метки. Точная синхронизация не выполняется.  
 При инициализации через дорожку C/D (p0404) проверяется, появляется ли нулевая метка в угловом диапазоне +/-18 ° механически.  
 При инициализации через датчики Холла (p0404) или идентификацию положения полюса (p1982) проверяется, появляется ли нулевая метка в угловом диапазоне +/-60 ° электрически.  
**Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):**  
 уууухххх шестн.  
 уууу: определенная механическая позиция нулевой метки (пригодно только для дорожки C/D).

xxxx: отклонение нулевой метки от ожидаемой позиции как электрический угол.  
Нормирование: 32768 дес. = 180 °

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы.
- У датчика Холла как эквивалента для дорожки C/D проверить соединение.
- Проверить соединение дорожки С или дорожки D.
- Заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

### **F33131 (N, A) Датчик 3: слишком большое отклонение инкрементального/абсолютного положения**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Абсолютный датчик:

При циклическом чтении абсолютного положения было определено слишком большое отклонение от инкрементального положения. Считанное абсолютное положение отклоняется.

Предельное значение для отклонения:

- Датчик EnDat: подается датчиком и составляет мин. 2 квадранта (например, EQ1 1325 > 2 квадрантов, EQN 1325 > 50 квадрантов).

- Другие датчики: 15 делений = 60 квадрантов.

Инкрементальный датчик:

При прохождении нулевого импульса было определено отклонение инкрементального положения.

Для эквидистантных нулевых меток:

- Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок.

Следующие нулевые отметки должны находиться в n-кратном интервале от первой нулевой отметки.

Для нулевых марок с кодированием интервала:

- Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок.

Следующие пары нулевых отметок должны находиться в ожидаемом интервале от первой пары нулевых отметок.

Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Отклонение в квадрантах (1 деление = 4 квадранта).

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы.
- Заменить датчик или кабель датчика.
- Проверить кодирующий диск на предмет загрязнения или сильных внешних магнитных полей.
- Согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0425).
- При сообщении выше порога числа оборотов при необходимости сократить время фильтрации (p0438).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

<b>F33135</b>	<b>Датчик 3: ошибка при определении положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	<p>Датчик DRIVE-CLiQ побитно передает доп. информацию во внутреннем слове состояния/ошибки. Часть этих битов ведет к срабатыванию этой ошибки. Другие биты являются индикацией состояния. Слово состояния/ошибки индицируется в значении ошибки.</p> <p>Значение ошибки (r0949, двоич. интерпретация):</p> <p>Бит 0: F1 (индикация состояния безопасности)</p> <p>Бит 1: F2 (индикация состояния безопасности)</p> <p>Бит 2: подсветка (зарезервировано)</p> <p>Бит 3: амплитуда сигнала (зарезервировано)</p> <p>Бит 4: значение позиции (зарезервировано)</p> <p>Бит 5: перенапряжение (зарезервировано)</p> <p>Бит 6: пониженное напряжение (зарезервировано)</p> <p>Бит 7: ток перегрузки (зарезервировано)</p> <p>Бит 8: батарея (зарезервировано)</p> <p>Бит 16: подсветка (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 17: амплитуда сигнала (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 18: однооборотный датчик, позиция 1 (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 19: перенапряжение (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 20: пониженное напряжение (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 21: ток перегрузки (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 22: превышение температуры (--&gt; F3x405, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 23: однооборотный датчик, позиция 2 (индикация состояния безопасности)</p> <p>Бит 24: однооборотный датчик, система (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 25: однооборотный датчик, Power Down (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 26: многооборотный датчик, позиция 1 (--&gt; F3x136, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 27: многооборотный датчик, позиция 2 (--&gt; F3x136, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 28: многооборотный датчик, система (--&gt; F3x136, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 29: многооборотный датчик, Power Down (--&gt; F3x136, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 30: многооборотный датчик, Overflow / Underflow (--&gt; F3x136, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 31: многооборотный датчик, батарея (зарезервировано)</p>
<b>Помощь:</b>	Заменить датчик DRIVE-CLiQ.
<b>F33136</b>	<b>Датчик 3: ошибка при определении многооборотной информации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	<p>Датчик DRIVE-CLiQ побитно передает доп. информацию во внутреннем слове состояния/ошибки. Часть этих битов ведет к срабатыванию этой ошибки. Другие биты являются индикацией состояния. Слово состояния/ошибки индицируется в значении ошибки.</p> <p>Значение ошибки (r0949, двоич. интерпретация):</p> <p>Бит 0: F1 (индикация состояния безопасности)</p> <p>Бит 1: F2 (индикация состояния безопасности)</p> <p>Бит 2: подсветка (зарезервировано)</p> <p>Бит 3: амплитуда сигнала (зарезервировано)</p> <p>Бит 4: значение позиции (зарезервировано)</p> <p>Бит 5: перенапряжение (зарезервировано)</p> <p>Бит 6: пониженное напряжение (зарезервировано)</p> <p>Бит 7: ток перегрузки (зарезервировано)</p> <p>Бит 8: батарея (зарезервировано)</p> <p>Бит 16: подсветка (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 17: амплитуда сигнала (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p> <p>Бит 18: однооборотный датчик, позиция 1 (--&gt; F3x135, x = 1, 2, 3)</p>

Бит 19: перенапряжение (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 20: пониженное напряжение (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 21: ток перегрузки (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 22: превышение температуры (--> F3x405, x = 1, 2, 3)  
 Бит 23: однооборотный датчик, позиция 2 (индикация состояния безопасности)  
 Бит 24: однооборотный датчик, система (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 25: однооборотный датчик, Power Down (--> F3x135, x = 1, 2, 3)  
 Бит 26: многооборотный датчик, позиция 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 27: многооборотный датчик, позиция 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 28: многооборотный датчик, система (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 29: многооборотный датчик, Power Down (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 30: многооборотный датчик, Overflow / Underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)  
 Бит 31: многооборотный датчик, батарея (зарезервировано)

**Помощь:** Заменить датчик DRIVE-CLiQ.

---

### **F33137 Датчик 3: внутренняя ошибка при определении положения**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок.  
 Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
 Только для внутренней диагностики ошибок SIEMENS

**Помощь:** Заменить датчик.

---

### **F33138 Датчик 3: внутренняя ошибка при определении информации Multiturn**

**Значение сообщения:** причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок.  
 Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
 Только для внутренней диагностики ошибок SIEMENS.

**Помощь:** Заменить датчик.

---

### **F33150 (N, A) Датчик 3: ошибка инициализации**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Выбранная в r0404 функциональность датчика работает с ошибками.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 Нарушенная функциональность датчика.  
 Значение битов соответствует такому из r0404 (к примеру, установлен бит 5: ошибка дорожки C/D).

**Помощь:**

- Проверить правильность установки r0404.
- Проверить используемый тип датчика (инкрементальный/абсолютный), а для SMCxx - кабель датчика.
- При необходимости учитывать другие сообщения об ошибках, подробно описывающие ошибку.

**Реакция при N:** никакой

**Квиттирование при N:** никакой

Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой

---

**F33151 (N, A) Датчик 3: скорость вращения датчика для инициализации слишком высока**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** Скорость вращения датчика во время инициализации модуля датчика слишком высока.  
**Помощь:** Соответственно уменьшить скорость вращения датчика во время инициализации. При необходимости отключить контроль (p0437.29).  
 Смотри также: p0437

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой

---

**F33152 (N, A) Датчик 3: макс. входная частота превышена**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** Макс. входная частота системы обработки датчика превышена.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 Текущая входная частота в Гц.  
 Смотри также: p0408  
**Помощь:** - Снизить скорость.  
 - Использовать датчик с меньшим числом делений (p0408).

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при А: никакой  
 Квиттирование при А: никакой

---

**F33160 (N, A) Датчик 3: аналоговый датчик, канал А, отказ**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ)  
**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ  
**Причина:** Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения.  
 2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4673).  
 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).

**Помощь:** По значению ошибки = 1:  
 - Проверить выходное напряжение аналогового датчика.  
 По значению ошибки = 2:  
 - Проверить напряжение на период датчика (p4673).  
 По значению ошибки = 3:  
 - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

### **F33161 (N, A) Датчик 3: аналоговый датчик, канал В, отказ**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения.  
 2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4675).  
 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).

**Помощь:** По значению ошибки = 1:  
 - Проверить выходное напряжение аналогового датчика.  
 По значению ошибки = 2:  
 - Проверить напряжение на период датчика (p4675).  
 По значению ошибки = 3:  
 - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

### **F33163 (N, A) Датчик 3: значение положения аналогового датчика превышает предельное значение**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, НЕТ)

**Квиттирование:** БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:** Значение положения превысило допустимый диапазон в -0.5 ... +0.5.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 1: значение положения от LVDT-датчика.  
 2: значение положения из характеристики датчика.

**Помощь:** По значению ошибки = 1:  
 - Проверить передаточное отношение LVDT (p4678).  
 - Проверить подключение опорного сигнала на дорожке В.  
 По значению ошибки = 2:  
 - Проверить коэффициенты характеристики (p4663 ... p4666).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при А:       никакой  
Квиттирование  
при А:               никакой

---

<b>A33400 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: порог предупреждения, ошибка интервала нулевых меток</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. У датчиков с кодированным расстоянием интервал нулевых меток вычисляется из опознанных попарно нулевых меток. Из этого следует, что отсутствующая нулевая метка в зависимости от образования пар не может привести к неполадке и не влияет на систему. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в р0425 (круговой датчик) или р0424 (линейный датчик). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Последний измеренный интервал нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика). Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток.
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками). - согласовать параметры для интервала нулевых меток (р0424, р0425). - заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33401 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: порог предупреждения, отказ нулевой метки</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	1.5-кратно спараметрированный интервал нулевых меток был превышен. Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается в р0425 (круговой датчик) или р0424 (линейный датчик). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Кол-во инкрементов после POWER ON или с последней определенной нулевой метки (4 инкремента = 1 деление датчика).
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками). - согласовать параметры для интервала нулевых меток (р0425). - заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой



---

<b>F33405 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: недопустимая температура в системе обработки датчика</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ДАТЧИК (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Система обработки датчика на двигателе с DRIVE-CLiQ определила недопустимую температуру. Порог ошибки составляет 125 °C. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Измеренная температура модулей в 0.1 °C.
Помощь:	Уменьшить внешнюю температуру на соединении DRIVE-CLiQ двигателя.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>A33407 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: граница функции достигнута</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Датчик достиг одной из своих функциональных границ. Рекомендуется выполнить обслуживание. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: инкрементальные сигналы 3: абсолютная дорожка 4: кодовое соединение
Помощь:	Выполнить обслуживание. При необходимости заменить датчик. Указание: Актуальный функциональный резерв датчика можно посмотреть через r4651. Смотри также: r4650, r4651
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33410 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: последовательная коммуникация</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1 дес.
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка передачи последовательного протокола коммуникации между датчиком и модулем обработки SMCxx. Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация): Бит 0: бит ошибки в протоколе позиций. Бит 1: неправильный уровень покоя на кабеле данных. Бит 2: датчик не отвечает (не подает стартового бита в течение 50 мсек). Бит 3: ошибка CRC: контрольная сумма в протоколе датчика не согласуется с данными. Бит 4: ошибочное квиттирование от датчика: датчик не правильно понял задание или не может его выполнить. Бит 5: внутренняя ошибка в последовательном драйвере: была запрошена недопустимая команда режима.

	Бит 6: таймаут при циклическом чтении.
	Бит 8: слишком длинный протокол (к примеру > 64 бит).
	Бит 9: переполнение буфера приема
	Бит 10: ошибка фрейма при двойном чтении.
	Бит 11: ошибка четности.
	Бит 12: ошибка уровня кабеля данных в течение времени Monoflor.
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - заменить датчик
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33411 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: абс. датчик сигнализирует предупреждения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin, доп. информация: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Слово ошибки абсолютного датчика содержит установленные биты предупреждения. Значение предупреждения (r2124, двоичная интерпретация): уууухххх шестн: уууу = дополнительная информация, хххх = причина ошибки уууу = 0: Бит 0: частота превышена (слишком высокая скорость). Бит 1: температура превышена. Бит 2: резерв регулирования подсветки превышен. Бит 3: батарея разряжена. Бит 4: переход через референтную точку. уууу = 1: Бит 0: амплитуда сигнала вне диапазона регулирования. Бит 1: ошибка интерфейса многооборотного датчика. Бит 2: внутренняя ошибка данных (одно-/многооборотный датчик не одношаговый). Бит 3: ошибка интерфейса EEPROM. Бит 4: ошибка SAR-преобразователя. Бит 5: ошибка при передаче данных регистра. Бит 6: обнаружена внутренняя ошибка на Egog-контакте (nEg). Бит 7: температура выше или ниже порога.
<b>Помощь:</b>	Заменить датчик.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33412 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: бит ошибки в последовательном протоколе установлен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Датчик пересылает через последовательный протокол установленный бит ошибки. Код предупреждения (r2124, двоич. интерпретация): Бит 0: бит ошибки в протоколе позиций.

	Бит 1: бит предупреждения в протоколе позиций.
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).</li> <li>- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- Проверить штекерные разъемы.</li> <li>- Заменить датчик или кабель датчика.</li> </ul>
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A33414 (F, N) Датчик 3: ошибка амплитуд дорожки C или D ( $C^2 + D^2$ )**

<b>Значение сообщения:</b>	дорожка C: %1, дорожка D: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Амплитуда (<math>C^2 + D^2</math>) дорожки C или D датчика или из сигналов Холла выходит за пределы диапазона допуска.</p> <p>Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  уууухххх шестн.:  уууу = уровень сигнала дорожки D (16 бит со знаком)  хххх = уровень сигнала дорожки C (16 бит со знаком)</p> <p>Номинально уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %).  Пороги срабатывания составляют &lt; 230 мВ (учитывать частотную характеристику датчика) или &gt; 750 мВ.  Уровень сигнала 500 мВ с пиковым значением соответствует числовому значению 5333 шестн. = 21299 дес.  Примечание.  Если амплитуда выходит за пределы диапазона допуска, то она не может использоваться для инициализации стартовой позиции.</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- проверить штекерные разъемы.</li> <li>- заменить датчик или кабель датчика.</li> <li>- проверить модуль датчика (к примеру, контакты)</li> <li>- проверить датчик Холла.</li> </ul>
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A33415 (F, N) Датчик 3: амплитудное предупреждение, дорожки A или B ( $A^2 + B^2$ )**

<b>Значение сообщения:</b>	амплитуда: %1, угол: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	<p>Амплитуда (корень <math>A^2 + B^2</math>) датчика 3 выходит за диапазон допуска.</p> <p>Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  уууухххх шестн.:  уууу = угол  хххх = амплитуда, т.е. корень <math>A^2 + B^2</math> (16 бит без знака)</p> <p>Номинально уровень сигнала датчика должен составлять 375 ... 600 мВ (500 мВ -25 % / +20 %).  Порог срабатывания составляет &lt; 230 мВ (учитывать частотную характеристику датчика).  Уровень сигнала с пиковым значением в 500 мВ соответствует числовому значению 299A шестн = 10650 дес</p>

Угол 0 ... FFFF шестн соответствует 0 ... 360 градусам точного положения. Ноль градусов находится на отрицательном прохождении нуля дорожки В.

Примечание к модулям датчика для решающего устройства (например, SMC10):

Номинально уровень сигнала составляет 2900 мВ (2.0 Veff). Порог срабатывания составляет < 1414 мВ (1.0 Veff).

Уровень сигнала с пиковым значением в 2900 мВ соответствует числовому значению 3333 шестн = 13107 дес  
Указание:

Аналоговые значения ошибки амплитуды измерены не одновременно с выводом аппаратной ошибки модуля датчика.

**Помощь:**

- Проверить диапазон скорости, частотной (амплитудно-частотной) характеристики измерительного устройства недостаточно для диапазона скорости.
- Проверить проводку кабелей датчика и экранирование на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- Проверить штекерные разъемы.
- Заменить датчик или кабель датчика.
- Проверить модуль датчика (например, контакты).
- При загрязнении диска с кодовыми метками или износе подсветки заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

**A33418 (F, N) Датчик 3: разница числа оборотов на частоту выборки превышена**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** У датчика HTL/TTL разница числа оборотов между двумя циклами выборки превысила значение в r0492. Изменение сообщенного по возможности фактического значения скорости вращения контролируется во время выборки регулятора тока.  
Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Только для диагностики ошибок внутри компании Siemens.  
Смотри также: r0492

**Помощь:**

- проверить подводящий кабель тахогенератора на предмет прерываний.
- проверить заземление экрана тахогенератора.
- при необходимости увеличить установку r0492.

Реакция при F: НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

**A33419 (F, N) Датчик 3: дорожка А или В вне допуска**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Коррекция амплитуд/фаз/смещения для дорожки А или В на ограничении.  
Коррекция ошибок амплитуд: амплитуда В/амплитуда А = 0.78 ... 1.27  
Фаза: <84 градусов или >96 градусов  
SMC20: коррекция смещения: +/-140 мВ  
SMC10: коррекция смещения: +/-650 мВ  
Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):

xxxx1: минимум из коррекции смещения, дорожка В  
 xxxx2: максимум из коррекции смещения, дорожка В  
 xxx1x: минимум из коррекции смещения, дорожка А  
 xxx2x: максимум из коррекции смещения, дорожка А  
 xx1xx: минимум из коррекции амплитуд, дорожка В/А  
 xx2xx: максимум из коррекции амплитуд, дорожка В/А  
 x1xxx: минимум коррекции ошибок фаз  
 x2xxx: максимум ошибок коррекции фаз  
 1xxxx: минимум кубической коррекции  
 2xxxx: максимум кубической коррекции

**Помощь:**

- проверить механические монтажные допуски для не встроенных датчиков (к примеру, зубчатый датчик).
- проверить штекерные разъемы (и переходные сопротивления).
- проверить сигналы датчика.
- заменить датчик или кабель датчика.

Реакция при F: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

### **A33421 (F, N) Датчик 3: ошибка грубого положения**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При регистрации фактического значения была определена ошибка. Из-за этой ошибки необходимо допустить, что регистрация фактического значения выводит неправильное грубое положение. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 3: абсолютная позиция последовательного протокола и дорожка A/B отличаются более чем на половину деления датчика. Абсолютная позиция в квадранте должна иметь свое нулевое положение, в котором обе дорожки являются отрицательными. В случае ошибки положение может иметь погрешность на одно деление датчика.

**Помощь:** По значению предупреждения = 3:  
 - В случае стандартного датчика с кабелем при необходимости связаться с изготовителем.  
 - Исправить согласование дорожек с переданным последовательно значением позиции. Для этого подключить обе дорожки с инверсией на модуле датчика (поменять А на А\* и В на В\*) или для программируемого датчика проконтролировать смещение нулевой точки позиции.

Реакция при F: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

### **A33422 (F, N) Датчик 3: число импульсов датчика прямоугольных импульсов вне диапазона допуска**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Измеренный интервал нулевых меток не соответствует спараметрированному интервалу нулевых меток. При активированной коррекции числа импульсов датчика прямоугольных импульсов и перепараметрированной ошибке 31131 появляется это предупреждение, если аккумулятор содержит значения, превышающие r4683 или r4684.

	Интервал нулевых меток для контроля нулевых меток устанавливается r0425 (круговой датчик). Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Накопленные дифф. импульсы в делениях датчика.
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить штекерные разъемы. - проверить тип датчика (датчик с эквидистантными нулевыми метками). - согласовать параметры для интервала нулевых меток (r0424, r0425). - заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33429 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: слишком большая разница положений датчик Холла/дорожка C/D и дорожка A/B</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Ошибка для дорожки C/D превышает +/-15 ° механически или +/-60 ° электрически или ошибка сигналов Холла больше +/-60 ° электрически. Период дорожки C/D соответствует 360 ° механически. Период сигналов Холла соответствует 360 ° электрически. Контроль срабатывает, к примеру, тогда, когда датчики Холла в качестве эквивалента для дорожки C/D были подключены с неправильным направлением вращения или подают слишком неточные значения. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Для дорожки C/D действует: измеренная погрешность как механический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °). Для сигналов Холла действует: измеренная погрешность как электрический угол (16 бит со знаком, 182 дес. соответствует 1 °).
<b>Помощь:</b>	- дорожка C или D не подключена. - исправить направление вращения возможно подключенного в качестве эквивалента для дорожки C/D датчика Холла. - проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - проверить юстировку датчика Холла.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33431 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: слишком большое отклонение инкрементального/абсолютного положения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При прохождении нулевого импульса было определено отклонение инкрементального положения. Для эквидистантных нулевых меток: - Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок. Следующие нулевые отметки должны находиться в n-кратном интервале от первой нулевой отметки. Для нулевых марок с кодированием интервала:

- Первая проходимая нулевая отметка является точкой отсчета для всех последующих проверок. Следующие пары нулевых отметок должны находиться в ожидаемом интервале от первой пары нулевых отметок.

Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):

Отклонение в квадрантах (1 деление = 4 квадранта).

**Помощь:**

- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС.

- Проверить штекерные разъемы.

- Заменить датчик или кабель датчика.

- Устранить загрязнение кодирующего диска или сильные магнитные поля.

Реакция при F:

НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование

СРАЗУ ЖЕ

при F:

Реакция при N:

никакой

Квиттирование

никакой

при N:

**A33432 (F, N)****Датчик 3: адаптация положения ротора исправляет отклонение**

Значение

%1

сообщения:

Объект

VECTOR\_G

привода:

Реакции:

никакой

Квиттирование:

никакой

Причина:

На дорожке A/B импульсы были потеряны или их было подсчитано слишком много. Коррекция этих импульсов выполняется в настоящий момент.

Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):

Последнее измеренное отклонение интервала нулевых меток в инкрементах (4 инкремента = 1 деление датчика).

Знак обозначает направление перемещения при регистрации интервала нулевых меток.

**Помощь:**

- проверить проводку кабелей датчика согласно требованиям ЭМС.

- проверить штекерные разъемы.

- заменить датчик или кабель датчика.

- проверить предельную частоту датчика.

- согласовать параметры для интервала нулевых меток (p0424, p0425).

Реакция при F:

НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование

СРАЗУ ЖЕ

при F:

Реакция при N:

никакой

Квиттирование

никакой

при N:

**A33442 (F, N)****Датчик 3: предварительное предупреждение о напряжении батареи**

Значение

-

сообщения:

Объект

VECTOR\_G

привода:

Реакции:

никакой

Квиттирование:

никакой

Причина:

Датчик использует батарею для сохранения многооборотной информации в отключенном состоянии.

Напряжения батареи более недостаточно для дальнейшей буферизации многооборотной информации.

**Помощь:**

Заменить батарею.

Реакция при F:

НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)

Квиттирование

СРАЗУ ЖЕ

при F:

Реакция при N:

никакой

Квиттирование

никакой

при N:

---

<b>A33443 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: униполярный уровень сигнала CD вне спецификации</b>
Значение сообщения:	причина ошибки: %1 bin
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Униполярный уровень (AP/AN или BP/BN) датчика 3 лежит вне допуска. Код предупреждения (r2124, двоич. интерпретация): Бит 0 = 1: CP или CN вне допуска. Бит 16 = 1: CP или CN вне допуска. Номинально униполярный уровень сигнала датчика должен лежать в диапазоне 2500 мВ +/- 500 мВ. Порог срабатывания составляет < 1700 мВ и > 3300 мВ. Примечание. Уровень сигнала обрабатывается только при выполнении следующих условий. - Имеются характеристики модуля датчика (r0459.31 = 1). - Активирован контроль (p0437.31 = 1).
Помощь:	- Проверить проводку кабелей датчика на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Проверить штекерные разъемы и контакты. - Дорожки C/D подключены правильно (не спутаны ли сигнальные кабели CP с CN или DP с DN)? - Заменить кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33460 (N)</b>	<b>Датчик 3: аналоговый датчик, канал А, отказ</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения. 2: входное напряжение вне установленного в p4673 диапазона измерения. 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).
Помощь:	По значению предупреждения = 1: - Проверить выходное напряжение аналогового датчика. По значению предупреждения = 2: - Проверить напряжение на период датчика (p4673). По значению предупреждения = 3: - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33461 (N)</b>	<b>Датчик 3: аналоговый датчик, канал В, отказ</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой



<b>Причина:</b>	Входное напряжение аналогового датчика вне разрешенных границ. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: входное напряжение вне регистрируемого диапазона измерения. 2: входное напряжение вне установленного диапазона измерения (p4675). 3: величина входного напряжения превысила границу диапазона (p4676).
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 1: - Проверить выходное напряжение аналогового датчика. По значению предупреждения = 2: - Проверить напряжение на период датчика (p4675). По значению предупреждения = 3: - Проверить и при необходимости увеличить границу диапазона (p4676).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

**A33462 (N) Датчик 3: аналоговый датчик, нет активного канала**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	У аналогового датчика канал А и канал В не активированы.
<b>Помощь:</b>	- Активировать канал А и/или канал В (p4670). - Проверить конфигурацию датчика (p0404.17). Смотри также: p4670
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

**A33463 (N) Датчик 3: значение положения аналогового датчика превышает предельное значение**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Значение положения превысило допустимый диапазон в -0.5 ... +0.5. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: значение положения от LVDT-датчика. 2: значение положения из характеристики датчика.
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 1: - Проверить передаточное отношение LVDT (p4678). - Проверить подключение опорного сигнала на дорожке В. По значению предупреждения = 2: - Проверить коэффициенты характеристики (p4663 ... p4666).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

**A33470 (F, N) Датчик 3: определено загрязнение**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	На альтернативном интерфейсе датчиков для модуля датчика шкафного типа 30 (SMC30) через сигнал 0 на клемме X521.7 сигнализируется загрязнение датчика.
<b>Помощь:</b>	- Проверить штекерные разъемы. - Заменить датчик или кабель датчика.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DCSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F33500 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: отслеживание положения, превышение диапазона перемещения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Привод/датчик превысил макс. возможный диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси без коррекции модуло. Значение необходимо считать в r0412 и интерпретировать, как число оборотов двигателя. При r0411.0 = 1 макс. диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси определен как 64-кратное (+/- 32-кратное) от r0421. При r0411.3 = 1 макс. диапазон перемещения для сконфигурированной линейной оси предварительно установлен на максимальное значение и составляет +/- r0412/2 (округлено до полного числа оборотов). Максимальное значение зависит от числа делений (r0408) и точного разрешения (r0419).
<b>Помощь:</b>	ошибка устраняется следующим образом: - включить ввод в эксплуатацию датчика (r0010 = 4). - отслеживание положения, сбросить позицию (r0411.2 = 1). - отключить ввод в эксплуатацию датчика (r0010 = 0). После квитировать неполадку и выполнить юстировку абсолютного датчика.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F33501 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: отслеживание положения, позиция датчика вне окна допуска</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Привод/датчик в отключенном состоянии был перемещен больше, чем установлено в окне допуска. Возможно, связи между механикой и датчиком более не существует. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): отклонение от последней позиции датчика в инкрементах абсолютного значения. Знак обозначает направление перемещения. Указание: Найденное отклонение индицируется и в r0477. Смотри также: r0413, r0477
<b>Помощь:</b>	Отслеживание положения сбрасывается следующим образом: - выбрать ввод в эксплуатацию датчика (r0010 = 4). - отслеживание положения, сбросить позицию (r0411.2 = 1). - отменить выбор ввода в эксплуатацию датчика (r0010 = 0). После квитировать неполадку и при необходимости выполнить юстировку абсолютного датчика (p2507). Смотри также: r0010

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой  
Реакция при A:       никакой  
Квиттирование  
при A:               никакой

---

**F33502 (N, A)   Датчик 3: датчик с измерительным редуктором без действительных сигналов**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**           VECTOR\_G

**Реакции:**                   ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)

**Квиттирование:**           СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**                 Датчик с измерительным редуктором более не подает действительных сигналов.

**Помощь:**                  Обеспечить подачу при работе всеми пристроенными с измерительным редуктором датчиками действительных фактических значений.

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой  
Реакция при A:       никакой  
Квиттирование  
при A:               никакой

---

**F33503 (N, A)   Датчик 3: отслеживание положения не сбрасывается**

**Значение сообщения:**       -

**Объект привода:**           VECTOR\_G

**Реакции:**                   ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:**           СРАЗУ ЖЕ

**Причина:**                 Отслеживание положения для измерительного не может быть сброшено.

**Помощь:**                  ошибка устраняется следующим образом:  
- включить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 4).  
- отслеживание положения, сбросить позицию (p0411.2 = 1).  
- отключить ввод в эксплуатацию датчика (p0010 = 0).  
После квитировать неполадку и выполнить юстировку абсолютного датчика.

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование  
при N:               никакой  
Реакция при A:       никакой  
Квиттирование  
при A:               никакой

---

**A33700           Датчик 3: проверка эффективности не возвращает ожидаемого значения**

**Значение сообщения:**       причина ошибки: %1 bin

**Объект привода:**           VECTOR\_G

**Реакции:**                   никакой

**Квиттирование:**           никакой

**Причина:**                 Слова ошибки датчика DRIVE-CliQ дает установленные биты ошибки.  
Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация):  
Бит x = 1: проверка эффективности x не удалась.

**Помощь:**                  Заменить датчик.

**N33800 (F) Датчик 3: сборное сообщение**

Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	никакой
Причина:	Датчик двигателя определил минимум одну ошибку.
Помощь:	Выполнить обработку других имеющихся сообщений.
Реакция при F:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

**F33801 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ: отсутствует стробовый бит**

Значение сообщения:	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
Помощь:	- Проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Заменить соответствующий компонент. Смотри также: r9916
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F33802 (N, A) Датчик 3: переполнение разделения времени**

Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Возникло переполнение слота на датчике 3. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): ух шестн: у = затронутая функция (внутренняя диагностика ошибок Siemens), х = затронутый слот х = 9: переполнение быстрого (такт регулятора тока) слота. х = A: переполнение среднего слота. х = C: переполнение медленного слота. ух = 3E7: 999: тайм-аут при ожидании SYNO (к примеру, неожиданный возврат в ациклический режим).

<b>Помощь:</b>	Увеличить время выборки регулятора тока. Указание: При времени выборки регулятора тока = 31.25 мкс использовать SMx20 с заказным номером 6SL3055-0AA00-5xA3.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F33804 (N, A) Датчик 3: ошибка контрольной суммы**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON (СПРАЗУ ЖЕ)
<b>Причина:</b>	При выгрузке программной памяти на модуле датчика возникла ошибка контрольной суммы. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): уууухххх шестн. уууу: затронутая область памяти. хххх: разница между контрольной суммой при POWER ON и актуальной контрольной суммой.
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Обновить микропрограммное обеспечение (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4). - Проверить, соблюдается ли допустимая температура окружающей среды для компонента. - Заменить модуль датчика.

Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F33805 (N, A) Датчик 3: неправильная контрольная сумма EPROM**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Внутренние данные параметров нарушены Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): 01: ошибка доступа EEPROM. 02: слишком большое количество блоков в EEPROM.
<b>Помощь:</b>	Заменить модуль.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F33806 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: инициализация не удалась</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
Причина:	Инициализация датчика не удалась. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): Бит 0, 1: инициализация датчика при вращающемся двигателе не удалась (отклонение грубого и точного положения в делениях датчика/4). Бит 2: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки A. Бит 3: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки B. Бит 4: не удалось согласовать среднее напряжение для входа ускорения. Бит 5: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки Safety A. Бит 6: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки Safety B. Бит 7: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки C. Бит 8: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки D. Бит 9: не удалось согласовать среднее напряжение для дорожки R. Бит 10: разница средних напряжений между A и B слишком велика (> 0.5 В). Бит 11: разница средних напряжений между C и D слишком велика (> 0.5 В). Бит 12: разница средних напряжений между Safety A и Safety B слишком велика (> 0.5 В). Бит 13: разница средних напряжений между A и Safety B слишком велика (> 0.5 В). Бит 14: разница средних напряжений между B и Safety A слишком велика (> 0.5 В). Бит 15: стандартная погрешность полученных средних напряжений слишком велика (> 0.3 В). Бит 16: внутренняя ошибка – ошибка при чтении регистра (CAFE). Бит 17: внутренняя ошибка – ошибка при записи регистра (CAFE). Бит 18: внутренняя ошибка – согласование средних напряжений отсутствует. Бит 19: внутренняя ошибка – ошибка доступа ADC. Бит 20: внутренняя ошибка – переход через ноль не найден. Бит 28: ошибка при инициализации измерительного прибора EnDat 2.2. Бит 29: ошибка при выгрузке данных из измерительного прибора EnDat 2.2. Бит 30: ошибка контрольной суммы EEPROM измерительного прибора EnDat 2.2. Бит 31: противоречивые данные измерительного прибора EnDat 2.2. Указание: Бит 0, 1: биты 6SL3055-0AA00-5*A0 Бит 2 ... 20: от 6SL3055-0AA00-5*A1
Помощь:	Квиттировать ошибку. Если ошибка не квиттируется: Бит 2 ... 9: проверить источник питания датчика. Бит 2 ... 14: проверить соответствующий кабель. Бит 15 без других битов: проверить дорожку R, проверить установки в r0404. Бит 28: проверить кабель между преобразователем EnDat 2.2 и измерительным прибором. Бит 29 ... 31: заменить неисправный измерительный прибор.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F33811 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: серийный номер датчика изменен</b>
----------------------	---

Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Серийный номер датчика изменился. Изменение контролируется только для датчиков с серийным номером (к примеру, датчики EnDat) - Был заменен датчик. Указание: При регулировке положения серийный номер применяется при старте юстировки (p2507 = 2). В случае отъюстированного датчика (p2507 = 3) серийный номер проверяется на предмет изменения и при необходимости юстировка сбрасывается (p2507 = 1). Для пропуска контроля серийного номера действовать следующим образом: - Установить следующий серийный номер для соответствующего блока данных датчика: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
<b>Помощь:</b>	Выполнить механическую юстировку датчика. Применить новый серийный номер посредством p0440 = 1.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

### **F33812 (N, A) Датчик 3: запрошенный с CU цикл или синхронизация RX / TX не поддерживается**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Запрошенный из управляющего модуля цикл, к примеру, синхронизация RX / TX, не поддерживается Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 0: цикл приложения не поддерживается. 1: цикл DRIVE-CLiQ не поддерживается. 2: интервал между моментами времени RX и TX слишком мал. 3: момент времени TX слишком рано.
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

### **F33813 Датчик 3: аппаратное обеспечение, отказ логического блока**

<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 bin
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ
<b>Причина:</b>	Слово ошибки датчика DRIVE-CLiQ содержит установленные биты ошибок. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит 0: ALU сработал watchdog. Бит 1: ALU обнаружил ошибку стробовых импульсов.
<b>Помощь:</b>	Заменить датчик.

<b>F33820 (N, A)</b>	<b>Датчик 3 DRIVE-CLiQ: ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес компонента в телеграмме и в списке приема не совпадают. 7 (= 07 шестн): Ожидается телеграмма SYNC, но принятая телеграмма не является таковой. 8 (= 08 шестн): Ожидается не телеграмма SYNC, но принятая телеграмма является таковой. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен. 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей. - Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). Смотри также: р9916
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

<b>F33835 (N, A)</b>	<b>Датчик 3 DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. Указание по значению сообщения:



Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**  
- выполнить POWER ON.  
- заменить соответствующий компонент.  
Смотри также: р9916

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой  
Реакция при A: никакой  
Квиттирование при A: никакой

---

### **F33836 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ: ошибка передачи данных DRIVE-CLiQ**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику. Не удалось отправить данные.  
Причина ошибки:  
65 (= 41 шестн):  
Тип телеграммы не соответствует списку передачи.  
Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** Выполнить POWER ON.

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой  
Реакция при A: никакой  
Квиттирование при A: никакой

---

### **F33837 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ: компонент неисправен**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается.

Причина ошибки:  
32 (= 20 шестн):  
Ошибка в заголовке телеграммы.  
35 (= 23 шестн):  
Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы.  
66 (= 42 шестн):  
Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.  
67 (= 43 шестн):  
Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.  
Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (р9904).
- заменить данный компонент.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

при A:

---

**F33845 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому датчику.

Причина ошибки:

11 (= 0В шестн):

Ошибка синхронизации при переменнo-циклической передаче данных.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** Выполнить POWER ON.

Смотри также: р9916

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

при A:

---

**F33850 (N, A) Датчик 3: система обработки датчика, внутренняя программная ошибка**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:** POWER ON

**Причина:** Возникла внутренняя программная ошибка в модуле датчика 3.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

1: фоновое разделение времени заблокировано.

2: контрольная сумма через кодовую память не совпадает.

10000:память OEM датчика EnDat содержит неинтерпретируемые данные.

11000 ... 11499: ошибка описательных данных из EEPROM.

11500 ... 11899: ошибка данных калибровки из EEPROM.

11900 ... 11999: ошибка данных конфигурации из EEPROM.

12000 ... 12008: коммуникация с АЦ-преобразователем нарушена.

16000: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализация приложения.

16001: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализация ALU.

16002: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализации HISI / SISI.

16003: датчик DRIVE-CLiQ ошибка инициализации Safety.

16004: датчик DRIVE-CLiQ внутренняя системная ошибка.

**Помощь:** - заменить модуль датчика.

- при необходимости обновить микропрограммное обеспечение в модуле датчика.

- связаться с "горячей линией".

Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F33851 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ (CU): отсутствует стробовый бит**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 3) к управляющему модулю. Компонент DRIVE-CLiQ не установил стробового импульса на управляющий модуль. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	обновить микропрограммное обеспечение соответствующего компонента.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F33860 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ (CU): ошибка телеграммы**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 3) к управляющему модулю. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен. 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. 17 (= 11 шестн): Ошибка CRC, и полученная телеграмма поступила слишком рано.

18 (= 12 шестн):  
Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.

19 (= 13 шестн):  
Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.

20 (= 14 шестн):  
Длина принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.

21 (= 15 шестн):  
Тип принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.

22 (= 16 шестн):  
Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают, и полученная телеграмма поступила слишком рано.

25 (= 19 шестн):  
Бит ошибки в принятой телеграмме установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано.  
Указание по значению сообщения:  
Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
- Проверить конструкцию электрощкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.
- Проверить подключение DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...).

Смотри также: p9915

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование при N:       никакой  
Реакция при A:       никакой  
Квиттирование при A:       никакой

---

**F33875 (N, A)   Geber 3 DRIVE-CliQ (CU): исчезло напряжение питания**

**Значение сообщения:**       номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**           VECTOR\_G

**Реакции:**                 ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

**Квиттирование:**         СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:**               Коммуникация DRIVE-CliQ от затронутого компонента DRIVE-CliQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания.  
Причина ошибки:  
9 (= 09 шестн):  
Напряжение питания компонента исчезло.  
Указание по значению сообщения:  
Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
- Проверить подключение напряжения питания для компонента DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- Проверить выбор параметров питания для компонента DRIVE-CliQ.

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование при N:       никакой  
Реакция при A:       никакой  
Квиттирование при A:       никакой

---

<b>F33885 (N, A)</b>	<b>Датчик 3 DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 3) к управляющему модулю. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 26 (= 1A шестн): Стробовый бит в принятой телеграмме не установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. 98 (= 62 шестн): Ошибка при переходе в циклический режим. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить напряжение питания соответствующих компонентов. - выполнить POWER ON. - заменить соответствующий компонент. Смотри также: р9915
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F33886 (N, A)</b>	<b>Датчик 3 DRIVE-CLiQ (CU): ошибка при отправке данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 3) к управляющему модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

**F33887 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ (CU): неисправный компонент****Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2**Объект привода:** VECTOR\_G**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ**Причина:** На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ (модуль датчика для датчика 3) была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается.

Причина ошибки:

32 (= 20 шестн):

Ошибка в заголовке телеграммы.

35 (= 23 шестн):

Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы.

66 (= 42 шестн):

Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.

67 (= 43 шестн):

Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.

96 (= 60 шестн):

При измерении рабочего цикла ответ поступил слишком поздно.

97 (= 61 шестн):

Обмен параметрами продолжается слишком долго.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).

- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.

- при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (p9904).

- заменить данный компонент.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

**F33895 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ (CU): нарушение переменного-циклической передачи данных****Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2**Объект привода:** VECTOR\_G**Реакции:** ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля датчика (датчик 3) к управляющему модулю.

Причина ошибки:

11 (= 0B шестн):

Ошибка синхронизации при переменного-циклической передаче данных.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

Выполнить POWER ON.

Смотри также: p9915

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F33896 (N, A) Датчик 3 DRIVE-CLiQ (CU): несогласованные свойства компонентов**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Свойства указанного в значении ошибки компонента DRIVE-CLiQ (модуль датчика для датчика 3) по сравнению с запуском изменились на несовместимые. Причиной могут быть, к примеру, замены кабеля DRIVE-CLiQ или компонента DRIVE-CLiQ. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер компонента.
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON. - При замене компонента использовать тот же тип компонента и при возможности ту же версию микропрограммного обеспечения. - При замене кабелей по возможности использовать только кабели той же длины (соблюдать макс. длину кабеля).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F33899 (N, A) Датчик 3: неизвестная ошибка**

<b>Значение сообщения:</b>	новое сообщение: %1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	На модуле датчика для датчика 3 возникла ошибка, которая не может быть интерпретирована Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на модуле датчика для датчика 3 новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер ошибки. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этой новой ошибки.
<b>Помощь:</b>	- заменить микропрограммное обеспечение на модуле датчика на более старую версию (r0148). - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**A33902 (F, N) Датчик 3: ШИНА SPI Возникла ошибка**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	Ошибка при обслуживании внутренней шины SPI. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- заменить модуль датчика. - при необходимости заменить микропрограммное обеспечение в модуле датчика. - связаться с горячей линией.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A33903 (F, N) Датчик 3: ШИНА I2C Возникла ошибка**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Ошибка при обслуживании внутренней шины I2C. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- заменить модуль датчика. - при необходимости заменить микропрограммное обеспечение в модуле датчика. - связаться с горячей линией.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, ДАТЧИК, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**F33905 (N, A) Датчик 3: неправильное параметрирование**

<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1, доп. информация: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/ДСТОПМОЗ, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Один параметр датчика 3 был определен как ошибочный. Возможно спараметрированный тип датчика не совпадает с подключенным. Затронутый параметр может быть определен следующим образом: - Определить номер параметра через значение ошибки (r0949). - Определить индекс параметра (p0187). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): уууухххх шестн.: уууу = доп. информация, хххх = параметр хххх = 421: У датчика EnDat/SSI абсолютная позиция в протоколе должна быть меньше или равна 30 бит. уууу = 0: Дополнительная информация отсутствует. уууу = 1: Уровень HTL (p0405.1 = 0) в комбинации с контролем дорожек A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) не поддерживается этим компонентом. уууу = 2: В p0400 введен кодовый номер для идентифицированного датчика, но идентификация не выполнялась. Просьба запустить повторную идентификацию датчика.



уууу = 3:  
В р0400 введен кодовый номер для идентифицированного датчика, но идентификация не выполнялась.  
Просьба выбрать в р0400 датчик из каталога с кодовым номером < 10000.  
уууу = 4:  
Датчик SSI (р0404.9 = 1) без дорожки A/B не поддерживается этим компонентом.  
уууу = 5:  
В датчике SQW р4686 значение больше, чем р0425.  
уууу = 6:  
Датчик DRIVE-CLiQ не может использоваться в этой версии микропрограммного обеспечения.  
уууу = 7:  
Для датчика SQW коррекция Хфкт1 (р0437.2) разрешена только для эквидистантных нулевых меток.  
уууу = 8:  
Интервал пар полюсов двигателя не поддерживается используемой линейной измерительной системой.  
уууу = 9:  
Длина позиции в протоколе EnDat не может превышать 32 бит.  
уууу = 10:  
Подключенный датчик не поддерживается.

**Помощь:**

- Проверить, совпадает ли подключенный тип датчика со спараметрированным.
- Исправить указанный через значение ошибки (r0949) и р0187 параметр.
- По номеру параметра = 314:
  - Проверить число пар полюсов и передаточное число измерительного редуктора. Частное деления "Числа пар полюсов" на "Передаточное число измерительного редуктора" должно быть меньше/равно 1000: ((r0313 \* р0433) / (р0432 <= 1000)).

Реакция при N:           никакой  
Квиттирование при N:   никакой  
Реакция при A:           никакой  
Квиттирование при A:   никакой

---

**F33912           Датчик 3: недопустимая комбинация устройств**

**Значение сообщения:**   %1

**Объект привода:**       VECTOR\_G

**Реакции:**           ДАТЧИК (IASC/DSTOPМОЗ, НЕТ)

**Квиттирование:**   БЛОКИР. ИМПУЛЬСОВ

**Причина:**       Выбранная комбинация устройств не поддерживается.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
1003:  
Подключенный измерительный прибор не может работать в преобразователе EnDat 2.2. Измерительный прибор, к примеру, не имеет числа делений/разрешения в  $2^n$ .  
1005:  
Тип измерительного прибора (инкр.) не поддерживается преобразователем EnDat 2.2.  
1006:  
Макс. длительность (31.25 мкс) передачи EnDat была превышена.  
2001:  
Установленная комбинация такта регулятора тока, DP-такта и Safety-такта не поддерживается преобразователем EnDat 2.2.  
2002:  
Разрешение линейного измерительного прибора не соответствует интервалу пар полюсов линейного двигателя.

**Помощь:**

По значению ошибки = 1003, 1005, 1006:  
- Использовать допустимый измерительный прибор.  
По значению ошибки = 2001:  
- Установить допустимую тактовую комбинацию (при необходимости использовать стандартные установки).  
По значению ошибки = 2002:  
- Использовать измерительный прибор с меньшим разрешением (р0422).

<b>A33915 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: ошибка конфигурации</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Ошибка конфигурации датчика 3. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: перепараметрирование между ошибкой/предупреждением недопустимо. 419: датчик распознает при сконфигурированном точном разрешении Gx_XIST2 макс. возможное, абсолютное фактическое значение положения (r0483), которое не может более быть представлено в 32 бит.
<b>Помощь:</b>	По значению предупреждения = 1: Не выполнять перепараметрирование между ошибкой/предупреждением. По значению предупреждения = 419: Уменьшить точное разрешение (p0419) или деактивировать контроль (p0437.25), если не нужен весь многооборотный диапазон.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPMO3)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>F33916 (N, A)</b>	<b>Датчик 3: ошибка при параметрировании</b>
<b>Значение сообщения:</b>	параметр: %1, доп. информация: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Один параметр датчика 3 был определен как ошибочный. Возможно, спараметрированный тип датчика не совпадает с подключенным датчиком. Соответствующий параметр может быть определен следующим образом. - Определение номера параметра через значение неполадки (r0949). - Определение индекса параметра (p0187). Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер параметра Указание: ошибка выводится только для датчиков с r0404.10 = 1 или r0404.11 = 1. Она соответствует A33905 у датчиков с r0404.10 = 0 и r0404.11 = 0.
<b>Помощь:</b>	- Проверить, совпадает ли подключенный тип датчика со спараметрированным. - Исправить указанный через значение ошибки (r0949) и p0187 параметр.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>A33920 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: ошибка датчика температуры</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1, номер канала: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При обработке датчика температуры возникла ошибка. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): обрыв провода или датчик не подключен (КТУ: R > 1630 Ом). 2 (= 02 шестн): Измеренное сопротивление слишком мало (PTC: R < 20 Ом, КТУ: R < 50 Ом). Другие значения: Только для внутренней диагностики ошибок Siemens. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер канала, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Проверить правильность типа и подключения кабеля датчика. - Проверить выбор датчика температуры в r0600 до r0603. - Заменить модуль датчика (аппаратная ошибка или ошибка данных калибровки).
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A33930 (N)</b>	<b>Датчик 3: регистратор данных сохранил данные</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	При активированной функции "Регистратор данных" (r0437.0 = 1) возникла ошибка модуля датчика. Это предупреждение показывает, что соответствующие ошибке диагностические данные были сохранены на карту памяти. Диагностические данные помещаются в следующую директорию: /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN ... /USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN /USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT Файл TXT содержит следующую информацию: - Отображение последнего записанного BIN-файла. - Число еще возможных процессов записи (от 10000 назад). Указание: Обработка BIN-файлов возможна только на Siemens.
<b>Помощь:</b>	Не требуется. Предупреждение исчезает автоматически. Регистратор данных готов к записи следующей ошибки.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

<b>A33940 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: датчик шпинделя S1 ошибка напряжения</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Напряжение аналогового датчика S1 шпинделя вне допустимого диапазона. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Уровень сигнала от датчика S1. Указание: Уровень сигнала в 500 мВ соответствует числовому значению в 500 дес.
Помощь:	- Проверить зажимное приспособление. - Проверить и при необходимости согласовать допуск (p5040). - Проверить и при необходимости согласовать пороги (p5041). - Проверить аналоговый датчик S1 и соединения.
Реакция при F:	НЕТ (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>F33950</b>	<b>Датчик 3: внутренняя программная ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ДАТЧИК (ВЫКЛ2)
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Информация об источнике ошибок. Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение в модуле датчика части до последней версии. - Связаться с "горячей линией".
<b>A33999 (F, N)</b>	<b>Датчик 3: неизвестное предупреждение</b>
Значение сообщения:	новое сообщение: %1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	На модуле датчика для датчика 3 возникло предупреждение, которое не может быть интерпретировано Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на модуле датчика для датчика 3 новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер предупреждения. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этого нового предупреждения.
Помощь:	- заменить микропрограммное обеспечение на модуле датчика на более старую версию (r0148). - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).

Реакция при F:       НЕТ (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)  
Квиттирование при F:       CПАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
Реакция при N:       никакой  
Квиттирование при N:       никакой

---

**F34207 (N, A)   VSM: превышение порога ошибки температуры**

**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**       B\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:**               Vector: НЕТ  
                              Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)  
**Квиттирование:**       CПАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:**           Измеренная с помощью модуля измерения напряжения (VSM) температура (r3666) превысила пороговое значение (p3668).  
                              Указание:  
                              Эта ошибка может появиться только после активации обработки температуры (p3665 = 2 для датчика КТУ или p3665 = 1 для датчика РТС).  
                              Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
                              уухххх дес.:  
                              уу: номер компонента, который определил ошибку.  
**Помощь:**           - проверить вентилятор.  
                              - уменьшить мощность.  
Реакция при N:       никакой  
Квиттирование при N:       никакой  
Реакция при A:       никакой  
Квиттирование при A:       никакой

---

**A34211 (F, N)   VSM: превышение порога предупреждения температуры**

**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**       B\_INF, VECTOR\_G  
**Реакции:**               никакой  
**Квиттирование:**       никакой  
**Причина:**           Измеренная с помощью модуля измерения напряжения (VSM) температура (r3666) превысила пороговое значение (p3667).  
                              Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
                              Шестая и пятая позиции указывают номер компонента VSM, который определил ошибку.  
**Помощь:**           - проверить вентилятор.  
                              - уменьшить мощность.  
Реакция при F:       Vector: НЕТ  
                              Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)  
Квиттирование при F:       CПАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
Реакция при N:       никакой  
Квиттирование при N:       никакой

<b>N34800 (F)</b>	<b>VSM: сборное сообщение</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Модуль Voltage Sensing (VSM) определил минимум одну ошибку.
<b>Помощь:</b>	Обработка других актуальных сообщений.
<b>Реакция при F:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование при F:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>F34801</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ: нет стробового бита</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому модулю измерения напряжения (VSM). Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить соединение DRIVE-CLiQ. - заменить соответствующий компонент.
<b>F34801</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ: нет стробового бита</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому модулю измерения напряжения (VSM). Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Проверить соединение DRIVE-CLiQ. - Заменить модуль Voltage Sensing (VSM).

---

<b>F34802</b>	<b>VSM: переполнение разделения времени</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Возникло переполнение слота в модуле измерения напряжения.
Помощь:	Заменить модуль Voltage Sensing.

---

<b>F34803</b>	<b>VSM: проверка памяти</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	При проверке памяти на модуле Voltage Sensing возникла ошибка.
Помощь:	- проверить, соблюдается ли допустимая внешняя температура для модуля Voltage Sensing. - заменить модуль Voltage Sensing.

---

<b>F34804 (N, A)</b>	<b>VSM: CRC</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	При выгрузке программной памяти на модуле Voltage Sensing (VSM) возникла ошибка контрольных сумм.
Помощь:	- проверить, соблюдается ли допустимая внешняя температура для компонента. - заменить модуль Voltage Sensing.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F34805</b>	<b>VSM: неправильная контрольная сумма EPROM</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Внутренние данные параметров нарушены Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): 01: ошибка доступа EEPROM. 02: слишком большое количество блоков в EEPROM.
Помощь:	- проверить, соблюдается ли допустимая внешняя температура для модуля. - заменить модуль.

<b>F34806</b>	<b>VSM: инициализация</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На модуле Voltage Sensing (VSM) возникла ошибка при инициализации.
<b>Помощь:</b>	Заменить модуль Voltage Sensing.
<b>A34807 (F, N)</b>	<b>VSM: контроль времени циклового ПУ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Ошибка переполнения времени циклового ПУ на модуле Voltage Sensing (VSM).
<b>Помощь:</b>	Заменить модуль Voltage Sensing.
<b>Реакция при F:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование при F:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<b>F34820</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ: ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому модулю измерения напряжения. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес компонента в телеграмме и в списке приема не совпадают. 7 (= 07 шестн): Ожидается телеграмма SYNC, но принятая телеграмма не является таковой. 8 (= 08 шестн): Ожидается не телеграмма SYNC, но принятая телеграмма является таковой. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен.



16 (= 10 шестн):

Полученная телеграмма поступила слишком рано.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).

- Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.

- Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).

Смотри также: p9916

**F34835****VSM DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:**

Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, HET)

**Квиттирование:**

CPАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому модулю измерения напряжения. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников.

Причина ошибки:

33 (= 21 шестн):

Циклическая телеграмма еще не поступила.

34 (= 22 шестн):

Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы.

64 (= 40 шестн):

Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- выполнить POWER ON.

- заменить соответствующий компонент.

**F34836****VSM DRIVE-CLiQ: ошибка передачи данных DRIVE-CLiQ**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:**

Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, HET)

**Квиттирование:**

CPАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому модулю измерения напряжения. Не удалось отправить данные.

Причина ошибки:

65 (= 41 шестн):

Тип телеграммы не соответствует списку передачи.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

Выполнить POWER ON.

**F34837****VSM DRIVE-CLiQ: компонент неисправен**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

B\_INF, VECTOR\_G

**Реакции:**

Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, HET)

**Квиттирование:**

CPАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	<p>На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается.</p> <p>Причина ошибки:                      32 (= 20 шестн):                      Ошибка в заголовке телеграммы.                      35 (= 23 шестн):                      Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы.                      66 (= 42 шестн):                      Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.                      67 (= 43 шестн):                      Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.</p> <p>Указание по значению сообщения:                      Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:                      0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).</li> <li>- проверить конструкцию электрощкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.</li> <li>- при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (p9904).</li> <li>- заменить данный компонент.</li> </ul>

---

<b>F34845</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, HET)
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому модулю измерения напряжения (VSM).</p> <p>Причина ошибки:                      11 (= 0B шестн):                      Ошибка синхронизации при переменного-циклической передаче данных.</p> <p>Указание по значению сообщения:                      Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:                      0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Выполнить POWER ON.</p> <p>Смотри также: p9916</p>

---

<b>F34850</b>	<b>VSM: внутренняя программная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, HET) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, HET)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	<p>Возникла внутренняя программная ошибка в модуле Voltage Sensing (VSM).</p> <p>Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):                      1: фоновое разделение времени заблокировано.                      2: контрольная сумма через кодовую память неправильная.</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- заменить модуль Voltage Sensing (VSM).</li> <li>- при необходимости обновить микропрограммное обеспечение в модуле Voltage Sensing.</li> <li>- связаться с "горячей линией".</li> </ul>

---

<b>F34851</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ (CU): отсутствует стробовый бит</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля измерения напряжения (VSM) к управляющему модулю. Компонент DRIVE-CLiQ не установил стробового импульса на управляющий модуль. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	обновить микропрограммное обеспечение соответствующего компонента.

---

<b>F34860</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ (CU): ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля измерения напряжения (VSM) к управляющему модулю. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен. 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. 17 (= 11 шестн): Ошибка CRC, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 18 (= 12 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 19 (= 13 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 20 (= 14 шестн): Длина принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано. 21 (= 15 шестн): Тип принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.

22 (= 16 шестн):

Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают, и полученная телеграмма поступила слишком рано.

25 (= 19 шестн):

Бит ошибки в принятой телеграмме установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
  - Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.
  - Проверить подключение DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- Смотри также: р9915

**F34875**

**VSM DRIVE-CLiQ (CU): исчезновение напряжения питания**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

B\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

СПАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Коммуникация DRIVE-CliQ от затронутого компонента DRIVE-CliQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания.

Причина ошибки:

9 (= 09 шестн):

Напряжение питания компонента исчезло.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
- Проверить подключение напряжения питания для компонента DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- Проверить выбор параметров питания для компонента DRIVE-CliQ.

**F34885**

**VSM DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

B\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G

**Реакции:**

Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, HET)

**Квиттирование:**

СПАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля измерения напряжения (VSM) к управляющему модулю.

Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников.

Причина ошибки:

26 (= 1A шестн):

Стробовый бит в принятой телеграмме не установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано.

33 (= 21 шестн):

Циклическая телеграмма еще не поступила.

34 (= 22 шестн):

Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы.

64 (= 40 шестн):

Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы.

98 (= 62 шестн):

Ошибка при переходе в циклический режим.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- проверить напряжение питания соответствующих компонентов.
  - выполнить POWER ON.
  - заменить соответствующий компонент.
- Смотри также: р9915

<b>F34886</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ (CU): ошибка при отправке данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля измерения напряжения (VSM) к управляющему модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.
<b>F34887</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ (CU): неисправный компонент</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ (модуль измерения напряжения) была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 96 (= 60 шестн): При измерении рабочего цикла ответ поступил слишком поздно. 97 (= 61 шестн): Обмен параметрами продолжается слишком долго. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (p9904). - заменить данный компонент.
<b>F34895</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ (CU): нарушение переменного-циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	<p>Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого модуля измерения напряжения (VSM) к управляющему модулю.                  Причина ошибки:                  11 (= 0В шестн):                  Ошибка синхронизации при переменнo-циклической передаче данных.                  Указание по значению сообщения:                  Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:                  0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Выполнить POWER ON.                  Смотри также: р9915</p>

---

<b>F34896</b>	<b>VSM DRIVE-CLiQ (CU): несогласованные свойства компонентов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	<p>Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DCTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2)                  Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)</p>
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Свойства указанного в значении ошибки компонента DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) по сравнению с запуском изменились на несовместимые. Причиной могут быть, к примеру, замены кабеля DRIVE-CLiQ или компонента DRIVE-CLiQ.                  Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):                  номер компонента.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>- Выполнить POWER ON.                  - При замене компонента использовать тот же тип компонента и при возможности ту же версию микропрограммного обеспечения.                  - При замене кабелей по возможности использовать только кабели той же длины (соблюдать макс. длину кабеля).</p>

---

<b>F34899 (N, A)</b>	<b>VSM: неизвестная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	новое сообщение: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	<p>Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)                  Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)</p>
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	<p>На модуле Voltage Sensing возникла ошибка, которая не может быть интерпретирована Firmware управляющего модуля (CU).                  Это может случиться, если Firmware на модуле Voltage Sensing новее Firmware на управляющем модуле (CU).                  Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):                  Номер ошибки.                  Примечание.                  В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этой новой ошибки.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>- заменить микропрограммное обеспечение на модуле Voltage Sensing Module на более старое (r0158).                  - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).</p>
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой

---

<b>A34903 (F, N)</b>	<b>VSM: шина I2C возникла ошибка</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Возникла ошибка при обращении через внутреннюю шину модуля I2C.
Помощь:	Заменить терминальный модуль.
Реакция при F:	Vector: HET Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A34903 (F, N)</b>	<b>VSM: шина I2C возникла ошибка</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Возникла ошибка при обращении через внутреннюю шину модуля I2C.
Помощь:	Заменить модуль Voltage Sensing (VSM).
Реакция при F:	Vector: HET Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A34904 (F, N)</b>	<b>VSM: EEPROM</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Возникла ошибка при обращении к энергонезависимой памяти терминального модуля.
Помощь:	Заменить модуль Voltage Sensing (VSM).
Реакция при F:	Vector: HET Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

<b>A34905 (F, N)</b>	<b>VSM: доступ к параметру</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	С управляющем модуле (CU) была предпринята попытка записи недопустимого значения параметра на модуль Voltage Sensing (VSM).
Помощь:	- Проверить, согласуется ли версия микропрограммного обеспечения VSM (r0158) с версией микропрограммного обеспечения управляющего модуля (CU) (r0018). - При необходимости заменить модуль измерения напряжения. Примечание. В файле readme.txt на карте памяти указаны согласующиеся версии микропрограммного обеспечения.
Реакция при F:	Vector: HET Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A34920 (F, N)</b>	<b>VSM: ошибка датчика температуры</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке датчика температуры возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: обрыв кабеля или датчик не подключен (КТУ: R > 1630 Ом). 2: измеренное сопротивление слишком мало (PTC: R < 20 Ом, КТУ: R < 50 Ом).
Помощь:	- проверить правильность подключения датчика. - заменить датчик.
Реакция при F:	Vector: HET Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>F34950</b>	<b>VSM: внутренняя программная ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	В модуле измерения напряжения (VSM) возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Информация об источнике ошибок. Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
Помощь:	- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение в модуле измерения напряжения части до последней версии. - Связаться с "горячей линией".



---

<b>A34999 (F, N)</b>	<b>VSM: неизвестное предупреждение</b>
Значение сообщения:	новое сообщение: %1
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	На модуле Voltage Sensing (VSM) возникло предупреждение, которое не может быть интерпретировано Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на этом компоненте новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер предупреждения. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этого нового предупреждения.
Помощь:	- заменить микропрограммное обеспечение на модуле Voltage Sensing Module на более старое (r0148). - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).
Реакция при F:	Vector: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F35000</b>	<b>TM54F: недействительное время выборки</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	HET
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Установленное время выборки недействительно. - не является целым кратным от такта DP. Значение ошибки (r0949, плавающая запятая): предложенное действительное время выборки.
Помощь:	Согласовать время выборки (к примеру, установить предложенное действительное время выборки). Смотри также: p10000

---

<b>F35001</b>	<b>TM54F: недействительное значение параметра</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	HET
Квиттирование:	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Введенное значение недействительно. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер параметра с недействительным значением.
Помощь:	Исправить значение параметра

<b>F35002</b>	<b>TM54F: режим ввода в эксплуатацию невозможен</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Активация режима ввода в эксплуатацию была отклонена, т.к. минимум на одном относящемся к TM54F приводе отсутствует запрет импульсов. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер приводного объекта первого найденного привода без запрета импульсов.
Помощь:	Установить запрет импульсов для указанного в значении ошибки привода.
<b>F35003</b>	<b>TM54F: необходимо квитирование на управляющем модуле</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Ошибка на терминальном модуле 54F (TM54F) была квитирована через безопасное квитирование (p10006). Необходимо дополнительное квитирование на управляющем модуле.
Помощь:	Выполнить квитирование на управляющем модуле.
<b>F35011</b>	<b>TM54F: номер приводного объекта, недопустимое присвоение</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Один номер приводного объекта был присвоен дважды. Каждый номер приводного объекта может быть присвоен только один раз.
Помощь:	Исправить присвоение номеров приводных объектов. Смотри также: p10010
<b>A35012</b>	<b>TM54F: тестовый останов активен</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	В настоящий момент выполняется тестовый останов для терминального модуля 54F (TM54F). Указание: При возникновении ошибки в ходе тестового останова выводится F35013.
Помощь:	Предупреждение исчезает автоматически после успешного завершения или отмены (в случае ошибки) тестового останова.
<b>F35013</b>	<b>TM54F: ошибка при тестовом останове</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

<b>Причина:</b>	<p>При выполнении тестового останова на TM54F была обнаружена ошибка. Сигналы повышенной безопасности (Failsafe Values) передаются на функции безопасности.  Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  aaaabbcc шестн.:  aaaa: DO или F-DI (в зависимости от этапа теста cc), на котором не установилось ожидаемого состояния (Бит 0 = F-DI 0 или F-DO 0, Бит 1 = F-DI 1 или F-DO 1, и т.д.).  bb: причина ошибки  bb = 01 шестн.: внутренняя ошибка.  bb = 02 шестн.: ошибка при сравнении контактных сигналов обоих каналов (F-DI или DI).  bb = 03 шестн.: внутренняя ошибка.  bb = 04 шестн.: ошибка при сравнении контактных сигналов обоих каналов (Diag-DO).</p> <p>cc: состояние тестового останова, при котором возникла ошибка.  Формат представления ниже:  Ошибочное состояние Slave: (операции тестирования)(операции тестирования)   Соответствующий этап для Master: (операции тестирования)(операции тестирования)   Описание  00 шестн.: (L1+ВЫКЛ)(L2+ВКЛ)   0A шестн.: ( ) ( )   Синхронизация / Этап контакта  0A шестн.: (L1+ВЫКЛ)(L2+ВКЛ)   15 шестн.: ( ) ( )   Этап ожидания  15 шестн.: (L1+ВЫКЛ)(L2+ВЫКЛ)   20 шестн.: ( ) ( )   1.) F-DI 0 ... 4 Проверка на 0 В 2.) Этап контакта на новый уровень  20 шестн.: (L1+ВЫКЛ)(L2+ВЫКЛ)   2B шестн.: ( ) ( )   Этап ожидания  2B шестн.: (L1+ВКЛ)(L2+ВКЛ)   36 шестн.: ( ) ( )   1.) F-DI 5 ... 9 Проверка на 0 В 2.) Этап контакта на новый уровень  36 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   41 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   Этап ожидания / Этап контакта  41 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   4C шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   Этап ожидания  4C шестн.: (DO ON)( )   57 шестн.: (DO ON)( )   1.) Проверка Diag-DO или Diag-DI 2.) Этап контакта на новый уровень  57 шестн.: (DO ON)( )   62 шестн.: (DO ON)( )   Этап ожидания  62 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   6D шестн.: (DO ВКЛ)( )   1.) Проверка Diag-DO или Diag-DI 2.) Этап контакта  6D шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   78 шестн.: (DO ВКЛ)( )   Этап ожидания  78 шестн.: (DO ВКЛ)( )   83 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   1.) Проверка Diag-DO или Diag-DI 2.) Этап контакта  83 шестн.: (DO ВКЛ)( )   8E шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   Этап ожидания  8E шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   99 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   1.) Проверка Diag-DO или Diag-DI 2.) Этап контакта  99 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   A4 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   Этап ожидания  A4 шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   AF шестн.: (DO ВЫКЛ)( )   Проверка Diag-DO или Diag-DI  AF шестн.: (DO Ursprungszustand)( )   C5 шестн.: (DO исходное состояние)( )   Этап контакта  C5 шестн.: конец теста</p> <p>Проверяемые ожидаемые состояния зависят от спараметрированного режима тестирования (r10047).  Следующие ожидаемые состояния проверяются на этапах тестирования F-DO.  Формат представления ниже:  Этап теста (SL MA): Ожидание Diag-DO Mode 1   Ожидание DI 20 ... 23 Mode 2   Ожидание DI 20 ... 23 Mode 3  (4C шестн. 57 шестн.): Diag-DO = 0 В   DI = 24 В   DI = 24 В  (62 шестн. 6D шестн.): Diag-DO = 0 В   DI = 0 В   DI = 0 В  (78 шестн. 83 шестн.): Diag-DO = 0 В   DI = 0 В   DI = 24 В  (8E шестн. 99 шестн.): Diag-DO = 24 В   DI = 0 В   DI = 24 В  (A4 шестн. AF шестн.): Diag-DO = 0 В   DI = 24 В   DI = 24 В</p> <p>Пример:  При возникновении ошибки на этапе тестового останова, причинами которой являются bb =02 шестн. или 04 шестн., то операция тестирования ошибки произошла на предшествующем этапе тестового останова.  Проверка ожидаемого состояния выполняется на следующем этапе.  Master сигнализирует значение ошибки 0001_04AF и Slave сигнализирует значение ошибки 0001_04A4.  aaaa = 1 --&gt; Затронут F-DO 0.  bb = 04 шестн. --&gt; Не удалось проверить Diag-DO.  cc = Проверка ожидаемого состояния выполнена на этапе тестового останова AF для Master и A4 для Slave.  В таблице проверяется ожидаемое состояние Diag-DO = 0 В, т.е. Diag-DO находился на 0 В вместо ожидаемых 24 В. Операция тестирования для этого была выполнена на предшествующем этапе (99 шестн. DO ВЫКЛ, A4 шестн. DO ВЫКЛ). Оба DO были переключены на ВЫКЛ.</p>
<b>Помощь:</b>	<p>Проверить межсоединения F-DI и F-DO и заново запустить тестовый останов.  Указание:  Ошибка отменяется после успешного выполнения тестового останова.  При значении ошибки CCCCCCCC шестн., DDDDDDDD шестн., EEEEEEEE шестн. действует:</p>

Эти значения ошибки встречаются вместе с ошибкой F35152. В этом случае проверить все параметры для тестового останова.

Кроме этого проверить, совпадает ли версия микропрограммного обеспечения TM54F с версией ПО управляющего модуля.

Также проверить r10001, r10017, r10046 и r10047.

После коррекции параметров потребуются POWER ON.

<b>A35014</b>	<b>TM54F: необходим тестовый останов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	- После включения привода тестовый останов еще не был выполнен. - После ввода в эксплуатацию необходим новый тестовый останов. - Время для выполнения принудительной динамизации (тестовый останов) истекло (r10003).
<b>Помощь:</b>	Запустить тестовый останов (BI: r10007).
<b>A35015</b>	<b>TM54F: модуль двигателя заменен или противоречивая конфигурация</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Циклическая коммуникация минимум одного привода с терминальным модулем 54F (TM54F) не активна. Возможные причины: - Был заменен минимум один модуль двигателя (к примеру, замена аппаратного обеспечения). - Параметрирование TM54F (r10010) противоречит числу осей, активировавших автономные для привода функции контроля движения с TM54F. - Для объявленной оси не могут быть спараметрированы "Безопасные контроли движения без выбора" (r9601.5 = 1). - Активированный привод не имеет связи через DRIVE-CLiQ. - r10010 мастер-модуля TM54F не идентичен r10010 Slave-модуля TM54F (в этом случае сигнализируется и F35051). - В r10010 TM54F мастер или Slave-модуля номер приводного объекта был введен дважды или многократно. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): уууу уууу xxxx xxxx двоич. xxxx xxxx двоич.: противоречивая конфигурация Бит 0 = 1: коммуникация с приводом 1 отсутствует. ... Бит 5 = 1: коммуникация с приводом 6 отсутствует. уууу уууу двоич.: модуль двигателя заменен или кабель DRIVE-CLiQ модуля двигателя не вставлен. Бит 8 = 1: модуль двигателя привода 1 был заменен или не выполняет коммуникации. ... Бит 13 = 1: модуль двигателя привода 6 был заменен или не выполняет коммуникации. Указание: При активной ошибке перечисленные в значении ошибки приводы, использующие интегрированные в привод функции управления движением с TM54F, не получают разрешения. По значению ошибки = 0: Число указанных в r10010 приводных объектов отличается от числа приводов, имеющих разрешенные автономные для привода функции контроля движения. Смотри также: r10010
<b>Помощь:</b>	Проверить, разрешены ли для всех указанных в r10010 приводных объектов интегрированные в привод контроли движения с TM54F (r9601). Проверить, сигнализируется ли также и F35051 и при необходимости устранить причины. Проверить, чтобы каждый номер приводного объекта встречался бы в индексах r10010 только один раз. Указание: Это предупреждение сигнализируется и в том случае, если привод был деактивирован и активирован без предварительной установки соединения DRIVE-CLiQ.

При замене модуля двигателя выполнить следующие шаги:

- Запустить функцию копирования для ID узла на TM54F (p9700 = 1D шестн).
- Подтвердить аппаратный CRC на TM54F (p9701 = EC шестн).
- Сохранить все параметры (p0977 = 1).
- Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).

Для SINUMERIK действует:

Замена компонентов с Safety-функциями поддерживается через HMI (область управления "Диагностика" --> программная клавиша "Список аварийных сообщений" --> программная клавиша "SI HW подтвердить" и т.д.).

Точный порядок действий можно найти в следующей литературе:

SINUMERIK – Описание функций Safety Integrated

<b>A35016</b>	<b>TM54F: обмен полезными данными с приводом не установлен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Циклический обмен полезными данными внутри терминального модуля 54F (TM54F) еще не активен. Это сообщение выводится после запуска TM54F Master и TM54F Slave и исчезает автоматически после установления коммуникации. Если коммуникация привода с TM54F не выполняется, то все спараметрированные в p10010 приводы не получают разрешения.
<b>Помощь:</b>	При замене модуля двигателя выполнить следующие операции: - запустить функцию копирования для Node-Identifier на TM54F (p9700 = 1D шестн.). - подтвердить аппаратный CRC на TM54F (p9701 = EC шестн.). - сохранить все параметры (p0977 = 1). - выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). Всегда: - проверить, разрешены ли для всех указанных в p10010 приводных объектов интегрированные в привод контроли движения с TM54F (p9601). - проверить, имеет ли место ошибка F35150 и при необходимости устранить причину ошибки. Смотри также: r10055
<b>F35040</b>	<b>TM54F: пониженное напряжение 24 В</b>
<b>Значение сообщения:</b>	причина ошибки: %1 дес.
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Было определено пониженное напряжение источника питания 24 В для терминального модуля 54F (TM54F). В качестве реакции на ошибку помехоустойчивые входные клеммы передаются на контроли движения. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит 0 = 1: пониженное напряжение подачи питания на соединении X524. Бит 1 = 1: пониженное напряжение подачи питания на соединении X514.
<b>Помощь:</b>	- Проверить источник постоянного питания 24 В для TM54F. - Выполнить безопасное квиттирование (p10006).
<b>F35043</b>	<b>TM54F: перенапряжение 24 В</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Было определено перенапряжение источника питания 24 В для терминального модуля 54F (TM54F). В качестве реакции на ошибку помехоустойчивые входные клеммы передаются на контроли движения.

**Помощь:** - Проверить источник постоянного питания 24 В для TM54F.  
- Выполнить безопасное квитирование (p10006).

<b>F35051</b>	<b>TM54F: неисправность в канале контроля</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Терминальный модуль 54F (TM54F) обнаружил ошибку в перекрестном сравнении данных между двумя каналами управления.</p> <p>В качестве реакции на ошибку сигналы входных клемм повышенной безопасности ретранслируются на контроля движения.</p> <p>Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  aaaabbсс шестн  aaaa: значение больше нуля показывает внутреннюю программную ошибку.  bb: подвергаемые перекрестному сравнению данных, приведшие к ошибке.  bb = 00 шестн: p10000  bb = 01 шестн: p10001  bb = 02 шестн: p10002  bb = 03 шестн: p10006  bb = 04 шестн: p10008  bb = 05 шестн: p10010  bb = 06 шестн: p10011  bb = 07 шестн: p10020  bb = 08 шестн: p10021  bb = 09 шестн: p10022  bb = 0A шестн: p10023  bb = 0B шестн: p10024  bb = 0C шестн: p10025  bb = 0D шестн: p10026  bb = 0E шестн: p10027  bb = 0F шестн: p10028  bb = 10 шестн: p10036  bb = 11 шестн: p10037  bb = 12 шестн: p10038  bb = 13 шестн: p10039  bb = 14 шестн: p10040  bb = 15 шестн: p10041  bb = 16 шестн: p10042  bb = 17 шестн: p10043  bb = 18 шестн: p10044  bb = 19 шестн: p10045  bb = 1A шестн: p10046  bb = 1B шестн: внутренний тестовый останов p10041  bb = 1C шестн: внутренний тестовый останов p10046  bb = 1D ... 1F шестн: внутренний тестовый останов p10017, p10002, p10000  bb = 20 ... 2A шестн: внутренний тестовый останов p10040, p10046, p10047  bb = 2B шестн: тестовый останов, инициализация  bb = 2C шестн: инициализация, расчет входа/выхода  bb = 2D ... 45 шестн: внутренние данные для расчета выхода p10042 ... p10045  bb = 46 ... 63 шестн: данные для расчета группы приводов 1  bb = 64 ... 81 шестн: данные для расчета группы приводов 2  bb = 82 ... 9F шестн: данные для расчета группы приводов 3  bb = A0 ... BD шестн: данные для расчета группы приводов 4  bb = BE шестн: время устранения дребезга входов повышенной безопасности (F-DI) p10017  bb = BF шестн: время устранения дребезга одноканальных входов (DI) p10017  bb = C0 шестн: время устранения дребезга диагностических входов p10017  bb = C1 шестн: внутренние данные для p10030 SDI положительное  bb = C2 шестн: внутренние данные для p10031 SDI отрицательное  bb = C3 ... CA шестн: новые данные для расчета групп приводов p10030 ... p10031</p>

bb = CB шестн: p10032  
 bb = CC шестн: p10033  
 bb = CD шестн: p10009  
 bb = CE ... CF группа приводов 1 SLP параметры p10032 ... p10033  
 bb = D0 ... D1 группа приводов 2 SLP параметры p10032 ... p10033  
 bb = D2 ... D3 группа приводов 3 SLP параметры p10032 ... p10033  
 bb = D4 ... D5 группа приводов 4 SLP параметры p10032 ... p10033  
 bb = D6 Инициализация отвода  
 bb = D7 Отвод SLP  
 cc: индекс подвергается перекрестному сравнению данных, приведших к ошибке.

**Помощь:**

Выполнить следующие операции на TM54F:  
 - Активировать режим ввода в эксплуатацию Safety (p0010 = 95).  
 - Запустить функцию копирования для параметров SI (p9700 = 57 шестн).  
 - Подтвердить изменение всех данных (p9701 = AC шестн).  
 - Завершить режим ввода в эксплуатацию Safety (p0010 = 0).  
 - Сохранить все параметры (p0977 = 1).  
 - Выполнить безопасное квитирование (p10006).  
 При внутренней программной ошибке (aaaa > 0):  
 - У TM54F обновить микропрограммное обеспечение до новой версии.  
 - Связаться с "горячей линией".  
 - Заменить TM54F.

**F35052 (A)****TM54F: внутренняя аппаратная ошибка**

Значение

%1

сообщения:

Объект

B\_INF, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

привода:

Реакции:

НЕТ

Квиттирование:

CРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Причина:

Внутренняя программная/аппаратная ошибка была определена на терминальном модуле 54F (TM54F).  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- Проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.  
 - Обновить микропрограммное обеспечение для TM54F до новой версии.  
 - Связаться с "горячей линией".  
 - Заменить TM54F.

Реакция при A:

никакой

Квиттирование

никакой

при A:

**F35053****TM54F: температура, порог ошибки превышен**

Значение

%1

сообщения:

Объект

B\_INF, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

привода:

Реакции:

НЕТ

Квиттирование:

CРАЗУ ЖЕ

Причина:

Измеренная системой регистрации температуры на TM54F температура превысила пороговое значение для запуска этой ошибки.  
 В качестве реакции на ошибку помехоустойчивые входные клеммы передаются на контроли движения.  
 Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
 только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- охладить TM54F.  
 - выполнить безопасное квитирование (p10006).

<b>A35054</b>	<b>TM54F: температура, порог предупреждения превышен</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Измеренная с помощью системы регистрации температуры на TM54F температура превысила пороговое значение для срабатывания этого предупреждения.
Помощь:	- охладить TM54F. - выполнить безопасное квиттирование (p10006).
<b>A35075 (F)</b>	<b>TM54F: ошибка при внутренней коммуникации</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Возникла внутренняя ошибка коммуникации в терминальном модуле 54F (TM54F). Это предупреждение может появиться и тогда: - когда имеется TM54F, а функция Safety TM54F еще не спараметрирована. - когда установка p10000 у TM54F Master отличается от таковой p10000 у TM54F Slave.
Помощь:	Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Только для внутренней диагностики ошибок Siemens. TM54F имеется, но Safety-функция еще не спараметрирована: - Не требуется. Предупреждение исчезает автоматически после параметрирования Safety-функции TM54F p10010 у TM54F Master отличается от такового у TM54F Slave: - Запустить функцию копирования для ID узла на TM54F (p9700 = 1D шестн). - Подтвердить аппаратный CRC на TM54F (p9701 = EC шестн). - Сохранить все параметры (p0977 = 1). - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). По внутренней ошибке коммуникации: - Проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - Обновить ПО на TM54F. - Связаться с "горячей линией". - Заменить TM54F.
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>A35080 (F)</b>	<b>TM54F: ошибка контрольных сумм, безопасные параметры</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Вычисленная и введенная в r10004 фактическая контрольная сумма по релевантным для безопасности параметрам не совпадает с сохраненной при последней приемке заданной контрольной суммой в r10005. Значение ошибки (r0949, двоичная интерпретация): Бит 0 = 1: ошибка контрольных сумм функциональных параметров SI. Бит 1 = 1: ошибка контрольных сумм параметров SI для согласования компонентов.
Помощь:	- Проверить и при необходимости исправить релевантные для безопасности параметры. - Установить заданную контрольную сумму на фактическую контрольную сумму. - Квиттировать замену аппаратного обеспечения. - Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Выполнить приемочное испытание.



Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

---

**A35081 (F)      TM54F: статический сигнал 1 на F-DI для безопасного квитирования**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** На F-DI, спараметрированном в p10006, более 10 секунд имеется логический сигнал 1. Если на F-DI для безопасного квитирования квитирование не выполняется, статическим должен подаваться логический сигнал 0. Тем самым будет предотвращено непреднамеренное безопасное квитирование (или сигнал "Internal Event Acknowledge") в случае обрыва кабеля или дребезга одного из двух цифровых входов.

**Помощь:** Установить цифровой вход повышенной безопасности (F-DI) на логический 0-сигнал (p10006).  
 Указание:  
 F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности)

Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

**F35150      TM54F: ошибка коммуникации**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** Была обнаружена ошибка коммуникации между TM54F Master и управляющим модулем или между TM54F Slave и модулем двигателя.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:** При замене модуля двигателя выполнить следующие операции:  
 - запустить функцию копирования для Node-Identifier на TM54F (p9700 = 1D шестн.).  
 - подтвердить аппаратный CRC на TM54F (p9701 = EC шестн.).  
 - сохранить все параметры (p0977 = 1).  
 - выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
 Дополнительно действует:  
 - проверить разводку кабелей и конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС.  
 - обновить ПО на TM54F.  
 - связаться с "горячей линией".  
 - заменить TM54F.

---

**F35151      TM54F: ошибка рассогласования**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Безопасные входные клеммы или выходные клеммы дольше, чем спараметрировано в p10002, имеют различное состояние.  
 Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация):  
 уууухххх шестн.  
 хххх: безопасные входные клеммы F-DI рассогласованы.  
 Бит 0: рассогласование при F-DI 0  
 ...  
 Бит 9: рассогласование при F-DI 9

уууу: безопасные выходные клеммы F-DO рассогласованы.

Бит 0: рассогласование при F-DO 0

...

Бит 3: рассогласование при F-DO 3

Указание:

При последовательном возникновении нескольких ошибок рассогласования, то эта ошибка сигнализируется только для первой возникшей ошибки.

Для диагностики всех ошибок рассогласования существуют следующие возможности:

- Обработать в ПО для ввода в эксплуатацию входные и выходные состояния TM54F. Здесь индицируются все ошибки рассогласования.

- Сравнить параметры p10051 и p10052 TM54F Master и TM54F Slave на рассогласование.

**Помощь:**

Проверить межсоединения соответствующего F-DI (плохой контакт).

Ошибки рассогласования цифровых входов повышенной безопасности (F-DI) могут быть полностью квитированы только, если после устранения причины ошибки было выполнено безопасное квитирование (см. p10006). Пока безопасное квитирование не выполнено, соответствующий F-DI внутренне остается в безопасном состоянии.

При циклическом переключении на цифровых входах повышенной безопасности (F-DI) время рассогласования при необходимости должно быть согласовано с частотой переключений:

Если период циклического переключающего импульса относится к двойному порядку величин значения из p10002, то необходимо опробовать следующие формулы:

$p10002 < (tr / 2) - td$  (время рассогласования должно быть меньше половины периода минус реальное время рассогласования)

$p10002 \geq p10000$  (время рассогласования должно составлять мин. p10000)

$p10002 > td$  (время рассогласования должно быть больше реального встречающегося времени рассогласования переключения)

td: возможное реальное время рассогласования в мс, которое может встретиться при переключении. Оно должно составлять как минимум 1 такт выборки SI (см. p10000).

tr: период процесса переключения в мс.

При циклических процессах переключения и активном устранении дребезга (p10017) время рассогласования задается напрямую через время устранения дребезга.

Если период циклического переключающего импульса относится к двойному порядку времени устранения дребезга, то необходимо опробовать следующие формулы:

$p10002 < p10017 + 1 \text{ мс} - td$

$p10002 > td$

$p10002 \geq p10000$

Пример:

При такте выборки SI 12 мс и частоте переключений 110 мс (p10017 = 0) макс. время рассогласования может быть установлено макс. следующим образом:

$p10002 \leq 110/2 \text{ мс} - 12 \text{ мс} = 43 \text{ мс} \rightarrow$  округленно получается  $p10002 \leq 36 \text{ мс}$

Т.к. время рассогласования применяется округленным до целого времени выборки SI, необходимо выполнить округление до целого времени выборки SI, если результат не является кратным времени выборки SI.

F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности)

F-DO: Failsafe Digital Output (цифровой выход повышенной безопасности)

**F35152**

**TM54F: внутренняя программная ошибка**

**Значение**

%1

**сообщения:**

**Объект**

B\_INF, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**привода:**

**Реакции:**

НЕТ

**Квиттирование:**

CPАЗУ ЖЕ

**Причина:**

В терминальном модуле 54F (TM54F) возникла внутренняя программная ошибка.

Цифровые входы и цифровые выходы повышенной безопасности (F-DI, F-DO) TM54F были переведены в безопасное состояние.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

Указание:

F-DI: Failsafe Digital Input (цифровой вход повышенной безопасности)

F-DO: Failsafe Digital Output (цифровой выход повышенной безопасности)

**Помощь:** Убедиться, что версия микропрограммного обеспечения TM54F соответствует версии микропрограммного обеспечения управляющего модуля.  
 В проекте должно быть активировано автоматическое обновление микропрограммного обеспечения.  
 Указание:  
 Это сообщение возникает, к примеру, и вместе с ошибкой F35013. В этом случае проверить все параметры для тестового останова TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). После коррекции параметров в этом случае потребуются POWER ON.

---

**A35200 (F, N) TM: данные калибровки**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** V\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** В данных калибровки терминального модуля была обнаружена ошибка.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 ddcbaa дес: dd = номер компонента, c = AI/AO, b = тип ошибки, aa = номер  
 c = 0: аналоговый вход (AI, Analog Input)  
 c = 1: аналоговый выход (AO, Analog Output)  
 b = 0: данные калибровки отсутствуют.  
 b = 1: слишком большое смещение (> 100 мВ).

**Помощь:** - Выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить).  
 - При необходимости заменить компонент.

Реакция при F: НЕТ

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N:

никакой

Квиттирование при N:

никакой

---

**F35207 (N, A) TM: температура порог ошибки/предупреждения канал 0 превышен**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** V\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)  
 Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** При обработке температуры через терминальный модуль (TM) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки.

- Превышение порога предупреждения дольше, чем установлено на таймере (p4102[0], p4103[0]).  
 или

- Превышение порога ошибки (p4102[1]).

Указание:

Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[0] = 1, 4) действует:

- Если r4101[0] > 1650 Ом, то температура составляет r4105[0] = 250 °С.

- Если r4101[0] <= 1650 Ом, то температура составляет r4105[0] = -50 °С.

Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[0] и может использоваться для дальнейших подключений.

Внимание:

Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВІСО между приводом и терминальным модулем.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].

**Помощь:** - Охладить датчик температуры ниже гистерезиса p4102[1] (5 К, у TM150 настройка через p4118[0]).

- При необходимости установить реакцию на ошибку НЕТ (p2100, p2101).

Смотри также: p4102

Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

---

<b>F35208 (N, A)</b>	<b>TM: температура порог ошибки/предупреждения канал 1 превышен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При обработке температуры через терминальный модуль (TM) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки. - Превышение порога предупреждения дольше, чем установлено на таймере (p4102[2], p4103[1]). или - Превышение порога ошибки (p4102[3]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[1] = 1, 4) действует: - Если r4101[1] > 1650 Ом, то температура составляет r4105[1] = 250 °С. - Если r4101[1] <= 1650 Ом, то температура составляет r4105[1] = -50 °С. Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[1] и может использоваться для дальнейших подключений. Внимание: Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВСО между приводом и терминальным модулем. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	- Охладить датчик температуры ниже гистерезиса p4102[3] (5 К, у TM150 настройка через p4118[1]). - При необходимости установить реакцию на ошибку НЕТ (p2100, p2101). Смотри также: p4102
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F35209 (N, A)</b>	<b>TM: температура порог ошибки/предупреждения канал 2 превышен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При обработке температуры через терминальный модуль (TM) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки. - Превышение порога предупреждения дольше, чем установлено на таймере (p4102[4], p4103[2]). или - Превышение порога ошибки (p4102[5]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[2] = 1, 4) действует: - Если r4101[2] > 1650 Ом, то температура составляет r4105[2] = 250 °С. - Если r4101[2] <= 1650 Ом, то температура составляет r4105[2] = -50 °С.

Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[2] и может использоваться для дальнейших подключений.

Внимание:

Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВСО между приводом и терминальным модулем.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].

**Помощь:**

- Охладить датчик температуры ниже гистерезиса r4102[5] (5 К, у ТМ150 настройка через r4118[2]).
- При необходимости установить реакцию на ошибку НЕТ (p2100, p2101).

Смотри также: r4102

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

### **F35210 (N, A) ТМ: температура порог ошибки/предупреждения канал 3 превышен**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, ТМ150, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** При обработке температуры через терминальный модуль (ТМ) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки.

- Превышение порога предупреждения дольше, чем установлено на таймере (p4102[6], p4103[3]).

или

- Превышение порога ошибки (p4102[7]).

Указание:

Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[3] = 1, 4) действует:

- Если r4101[3] > 1650 Ом, то температура составляет r4105[3] = 250 °C.

- Если r4101[3] <= 1650 Ом, то температура составляет r4105[3] = -50 °C.

Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[3] и может использоваться для дальнейших подключений.

Внимание:

Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВСО между приводом и терминальным модулем.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].

**Помощь:**

- Охладить датчик температуры ниже гистерезиса r4102[7] (5 К, у ТМ150 настройка через r4118[3]).
- При необходимости установить реакцию на ошибку НЕТ (p2100, p2101).

Смотри также: r4102

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

### **A35211 (F, N) ТМ: температура порог предупреждения канал 0 превышен**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, ТМ150, ТМ31, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

<b>Причина:</b>	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля (ТМ) температура (r4105[0]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[0]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[0] = 1, 4) действует: - Если r4101[0] > 1650 Ом, то температура составляет r4105[0] = 250 °С. - Если r4101[0] <= 1650 Ом, то температура составляет r4105[0] = -50 °С. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	Охладить датчик температуры ниже гистерезиса p4102[0] (5 К, у ТМ150 настройка через p4118[0]). Смотри также: p4102
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A35212 (F, N) ТМ: температура порог предупреждения канал 1 превышен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля (ТМ) температура (r4105[1]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[2]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[1] = 1, 4) действует: - Если r4101[1] > 1650 Ом, то температура составляет r4105[1] = 250 °С. - Если r4101[1] <= 1650 Ом, то температура составляет r4105[1] = -50 °С. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	Охладить датчик температуры ниже гистерезиса p4102[4] (5 К, у ТМ150 настройка через p4118[1]). Смотри также: p4102
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A35213 (F, N) ТМ: температура порог предупреждения канал 2 превышен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля (ТМ) температура (r4105[2]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[4]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[2] = 1, 4) действует: - Если r4101[2] > 1650 Ом, то температура составляет r4105[2] = 250 °С. - Если r4101[2] <= 1650 Ом, то температура составляет r4105[2] = -50 °С. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	Охладить датчик температуры ниже гистерезиса p4102[4] (5 К, у ТМ150 настройка через p4118[2]). Смотри также: p4102

Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

**A35214 (F, N) TM: температура порог предупреждения канал 3 превышен**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля (TM) температура (r4105[3]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[6]).  
 Указание:  
 Для типа датчика "Терморезистор PTC" и "Биметаллический NC" (p4100[3] = 1, 4) действует:  
 - Если r4101[3] > 1650 Ом, то температура составляет r4105[3] = 250 °C.  
 - Если r4101[3] <= 1650 Ом, то температура составляет r4105[3] = -50 °C.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].  
**Помощь:** Охладить датчик температуры ниже гистерезиса p4102[6] (5 K, у TM150 настройка через p4118[3]).  
 Смотри также: p4102  
 Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

**F35220 (N, A) TM: предельная частота для вывода сигнала достигнута**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** В\_INF, TM31, VECTOR\_G  
**Реакции:** Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)  
 Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:** Выведенные с терминального модуля 41 (TM41) сигналы для дорожек A/B достигли предельной частоты. Выведенные сигналы более не синхронны с введенным заданным значением.  
 Указание:  
 Если для SIMOTION TM41 сконфигурирован как технологический объект, то эта ошибка выводится и при коротком замыкании сигналов A/B в X520.  
**Помощь:** Режим работы SIMOTION (p4400=0):  
 - Ввести меньшее заданное значение скорости (p1155).  
 - Уменьшить число делений датчика (p0408).  
 - Проверить дорожку A/B на предмет короткого замыкания.  
 Режим работы SINAMICS (p4400=1):  
 - Точное разрешение TM41 p0418 не совпадает с таковым датчика, который был подключен к входному коннектору p4420.  
 - Подключенное к входному коннектору p4420 фактическое значение положения датчика r0479 имеет слишком высокое фактическое значение скорости.  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой  
 Реакция при A: никакой  
 Квиттирование при A: никакой

<b>F35221 (N, A)</b>	<b>TM: отклонение заданного/фактического значения вне допуска</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, TM31, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	Отклонение между заданным значением и выведенными сигналами (дорожка A/B) превышает допуск в +/-3 %. Отклонение между внутренним и внешним измеренным значением слишком велико.
Помощь:	- уменьшить базовый такт (p0110, p0111). - заменить модуль.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>A35222 (F, N)</b>	<b>TM: недопустимое число делений датчика</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM31, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Введенное число делений датчика не согласуется с допустимым на аппаратном уровне числом делений. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: слишком высокое число делений датчика. 2: слишком низкое число делений датчика. 4: число делений датчика меньше, чем смещение нулевых меток (p4426)
Помощь:	- Ввести число делений датчика в допустимом диапазоне (p0408). - При необходимости заменить TM41 SAC на TM41 DAC. Указание: TM41 SAC: заказной номер = 6SL3055-0AA00-3PA0 TM41 DAC: заказной номер = 6SL3055-0AA00-3PA1 Для TM41 SAC действует: - Мин. значение/макс. значение для p0408: 1000/8192 Для TM41 DAC действует: - Мин. значение/макс. значение для p0408: 1000/16384 Смотри также: p0408
Реакция при F:	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A35223 (F, N)</b>	<b>TM: недопустимое смещение нулевых меток</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM31, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой



<b>Причина:</b>	Введенное смещение нулевых меток запрещено. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: смещение нулевых меток слишком большое.
<b>Помощь:</b>	Ввести смещение нулевых меток в допустимом диапазоне (p4426).
<b>Реакция при F:</b>	Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование при F:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<hr/>	
<b>F35230</b>	<b>TM: ошибка аппаратного обеспечения</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: НЕТ Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Используемый терминальный модуль (TM) сигнализировал внутреннюю ошибку. Сигналы этого модуля не могут быть обработаны, т.к. с большой вероятностью они являются ошибочными.
<b>Помощь:</b>	При необходимости заменить терминальный модуль.
<hr/>	
<b>F35233</b>	<b>Компонент DRIVE-CLiQ не поддерживает функцию</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Функция, запрошенная управляющим модулем (CU), не поддерживается компонентом DRIVE-CLiQ. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): 1: терминальный модуль 31 не поддерживает функцию "Ступенчатая выдержка времени для обработки температуры" (X522.7/8, p4103 > 0.000). 4: улучшенное разрешение фактического значения не поддерживается (p4401.4). 5: улучшенное разрешение заданного значения не поддерживается (p4401.5). 6: нельзя деактивировать обработку ликвидационной стоимости в канале заданных значений (p4401.6). 7: нельзя активировать выходные частоты выше 750 кГц (p4401.7).
<b>Помощь:</b>	По значению ошибки = 1: - Деактивировать (p4103 = 0.000) ступенчатую выдержку времени для обработки температуры (X522.7/8). - Использовать терминальный модуль 31 и версию микропрограммного обеспечения, поддерживающие функцию "Ступенчатая выдержка времени для обработки температуры" (заказной номер 6SL3055-0AA00-3AA1, версия микропрограммного обеспечения 2.6 и выше). Смотри также: p4103
<hr/>	
<b>F35400 (N, A)</b>	<b>TM: температура порог неполадки/предупреждения канал 4 превышен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При обработке температуры через терминальный модуль 150 (TM150) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки: - Порог предупреждения превышен дольше, чем установлено на таймере (p4102[8], p4103[4]). или - Превышен порог ошибки (p4102[9]).

Указание:

Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[4] = 1, 4) действует:

- Если r4101[4] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[4] = 250 °С.

- Если r4101[4] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[4] = -50 °С.

Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[4] и доступно для дальнейшего подключения.

Внимание:

Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВІСО между приводом и терминальным модулем.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].

**Помощь:**

- Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[9] (p4118[4]).

- При необходимости установить реакцию на ошибку НЕТ (p2100, p2101).

Смотри также: p4102

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**F35401 (N, A) TM: температура порог неполадки/предупреждения канал 5 превышен**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ)

Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** При обработке температуры через терминальный модуль 150 (TM150) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки:

- Порог предупреждения превышен дольше, чем установлено на таймере (p4102[10], p4103[5]).

или

- Превышен порог ошибки (p4102[11]).

Указание:

Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[5] = 1, 4) действует:

- Если r4101[5] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[5] = 250 °С.

- Если r4101[5] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[5] = -50 °С.

Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[5] и доступно для дальнейшего подключения.

Внимание:

Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВІСО между приводом и терминальным модулем.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].

**Помощь:**

- Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[11] (p4118[5]).

- При необходимости установить реакцию на ошибку НЕТ (p2100, p2101).

Смотри также: p4102

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

<b>F35402 (N, A)</b>	<b>TM: температура порог неполадки/предупреждения канал 6 превышен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При обработке температуры через терминальный модуль 150 (TM150) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки: - Порог предупреждения превышен дольше, чем установлено на таймере (p4102[12], p4103[6]). или - Превышен порог ошибки (p4102[13]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[6] = 1, 4) действует: - Если r4101[6] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[6] = 250 °С. - Если r4101[6] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[6] = -50 °С. Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[6] и доступно для дальнейшего подключения. Внимание: Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВСО между приводом и терминальным модулем. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	- Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[13] (p4118[6]). - При необходимости установить реакцию на ошибку НЕТ (p2100, p2101). Смотри также: p4102
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой

---

<b>F35403 (N, A)</b>	<b>TM: температура порог неполадки/предупреждения канал 7 превышен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При обработке температуры через терминальный модуль 150 (TM150) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки: - Порог предупреждения превышен дольше, чем установлено на таймере (p4102[14], p4103[7]). или - Превышен порог ошибки (p4102[15]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[7] = 1, 4) действует: - Если r4101[7] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[7] = 250 °С. - Если r4101[7] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[7] = -50 °С. Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[7] и доступно для дальнейшего подключения. Внимание: Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВСО между приводом и терминальным модулем. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].

<b>Помощь:</b>	- Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса r4102[15] (p4118[7]). - При необходимости установить реакцию на ошибку HET (p2100, p2101). Смотри также: r4102
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F35404 (N, A) TM: температура порог неполадки/предупреждения канал 8 превышен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, HET) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, HET)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При обработке температуры через терминальный модуль 150 (TM150) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки: - Порог предупреждения превышен дольше, чем установлено на таймере (p4102[16], p4103[8]). или - Превышен порог ошибки (p4102[17]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[8] = 1, 4) действует: - Если r4101[8] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[8] = 250 °С. - Если r4101[8] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[8] = -50 °С. Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[8] и доступно для дальнейшего подключения. Внимание: Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВСО между приводом и терминальным модулем. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	- Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса r4102[17] (p4118[8]). - При необходимости установить реакцию на ошибку HET (p2100, p2101). Смотри также: r4102
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

**F35405 (N, A) TM: температура порог неполадки/предупреждения канал 9 превышен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, HET) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, HET)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При обработке температуры через терминальный модуль 150 (TM150) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки: - Порог предупреждения превышен дольше, чем установлено на таймере (p4102[18], p4103[9]). или - Превышен порог ошибки (p4102[19]).

## Указание:

Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[9] = 1, 4) действует:

- Если r4101[9] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[9] = 250 °C.
- Если r4101[9] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[9] = -50 °C.

Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[9] и доступно для дальнейшего подключения.

## Внимание:

Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВІСО между приводом и терминальным модулем.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].

**Помощь:**

- Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[19] (p4118[9]).
  - При необходимости установить реакцию на ошибку HET (p2100, p2101).
- Смотри также: p4102

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

**F35406 (N, A) TM: температура порог неполадки/предупреждения канал 10 превышен**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, HET)  
Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, HET)

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** При обработке температуры через терминальный модуль 150 (TM150) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки:

- Порог предупреждения превышен дольше, чем установлено на таймере (p4102[20], p4103[10]).
- или
- Превышен порог ошибки (p4102[21]).

## Указание:

Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[10] = 1, 4) действует:

- Если r4101[10] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[10] = 250 °C.
- Если r4101[10] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[10] = -50 °C.

Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[10] и доступно для дальнейшего подключения.

## Внимание:

Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВІСО между приводом и терминальным модулем.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].

**Помощь:**

- Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[21] (p4118[10]).
  - При необходимости установить реакцию на ошибку HET (p2100, p2101).
- Смотри также: p4102

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

<b>F35407 (N, A)</b>	<b>TM: температура порог неполадки/предупреждения канал 11 превышен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	При обработке температуры через терминальный модуль 150 (TM150) выполнено минимум одно из следующих условий для вывода этой ошибки: - Порог предупреждения превышен дольше, чем установлено на таймере (p4102[22], p4103[11]). или - Превышен порог ошибки (p4102[23]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[11] = 1, 4) действует: - Если r4101[11] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[11] = 250 °С. - Если r4101[11] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[11] = -50 °С. Фактическое значение температуры отображается через выходной коннектор r4105[11] и доступно для дальнейшего подключения. Внимание: Эта ошибка приводит к отключению привода только в том случае, если имеется минимум одно соединение ВСО между приводом и терминальным модулем. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	- Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[23] (p4118[11]). - При необходимости установить реакцию на ошибку НЕТ (p2100, p2101). Смотри также: p4102
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>A35410 (F, N)</b>	<b>TM: температура порог предупреждения канал 4 превышен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля 150 (TM150) температура (r4105[4]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[8]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[4] = 1, 4) действует: - Если r4101[4] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[4] = 250 °С. - Если r4101[4] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[4] = -50 °С. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[8] (p4118[4]). Смотри также: p4102
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A35411 (F, N)</b>	<b>TM: температура порог предупреждения канал 5 превышен</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля 150 (TM150) температура (r4105[5]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[10]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[5] = 1, 4) действует: - Если r4101[5] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[5] = 250 °C. - Если r4101[5] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[5] = -50 °C. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].
Помощь:	Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[10] (p4118[5]). Смотри также: p4102
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A35412 (F, N)</b>	<b>TM: температура порог предупреждения канал 6 превышен</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля 150 (TM150) температура (r4105[6]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[12]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[6] = 1, 4) действует: - Если r4101[6] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[6] = 250 °C. - Если r4101[6] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[6] = -50 °C. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].
Помощь:	Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[12] (p4118[6]). Смотри также: p4102
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A35413 (F, N)</b>	<b>TM: температура порог предупреждения канал 7 превышен</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой

<b>Причина:</b>	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля 150 (TM150) температура (r4105[7]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[14]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[7] = 1, 4) действует: - Если r4101[7] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[7] = 250 °С. - Если r4101[7] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[7] = -50 °С. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[14] (p4118[7]). Смотри также: p4102
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A35414 (F, N) TM: температура порог предупреждения канал 8 превышен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля 150 (TM150) температура (r4105[8]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[16]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[8] = 1, 4) действует: - Если r4101[8] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[8] = 250 °С. - Если r4101[8] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[8] = -50 °С. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[16] (p4118[8]). Смотри также: p4102
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A35415 (F, N) TM: температура порог предупреждения канал 9 превышен**

<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля 150 (TM150) температура (r4105[9]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[18]). Указание: Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[9] = 1, 4) действует: - Если r4101[9] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[9] = 250 °С. - Если r4101[9] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[9] = -50 °С. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °С].
<b>Помощь:</b>	Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[18] (p4118[9]). Смотри также: p4102



Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

---

**A35416 (F, N) TM: температура порог предупреждения канал 10 превышен**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля 150 (TM150) температура (r4105[10]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[20]).  
 Указание:  
 Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[10] = 1, 4) действует:  
 - Если r4101[10] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[10] = 250 °C.  
 - Если r4101[10] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[10] = -50 °C.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].  
**Помощь:** Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[20] (p4118[10]).  
 Смотри также: p4102  
 Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

---

**A35417 (F, N) TM: температура порог предупреждения канал 11 превышен**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Измеренная с помощью регистрации температуры терминального модуля 150 (TM150) температура (r4105[11]) превысила пороговое значение для вывода этого предупреждения (p4102[22]).  
 Указание:  
 Для типа датчика "Терморезистор РТС" и "Биметаллический NC" (p4100[11] = 1, 4) действует:  
 - Если r4101[11] > 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[11] = 250 °C.  
 - Если r4101[11] <= 1650 Ом, тогда температура составляет r4105[11] = -50 °C.  
 Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
 Фактическое значение температуры на момент срабатывания [0.1 °C].  
**Помощь:** Дать датчику температуры остыть ниже гистерезиса p4102[22] (p4118[11]).  
 Смотри также: p4102  
 Реакция при F: НЕТ  
 Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
 Реакция при N: никакой  
 Квиттирование при N: никакой

<b>N35800 (F)</b>	<b>TM: сборное сообщение</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование:	никакой
Причина:	Терминальный модуль определил минимум одну ошибку.
Помощь:	Обработка других актуальных сообщений.
Реакция при F:	Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ
<b>A35801 (F, N)</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ: нет стробового бита</b>
Значение сообщения:	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
Объект привода:	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому терминальному модулю. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
Помощь:	- проверить соединение DRIVE-CLiQ. - заменить соответствующий компонент. Смотри также: p9916
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A35802 (F, N)</b>	<b>TM: переполнение разделения времени</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Возникло переполнение слота на терминальном модуле.
Помощь:	Заменить терминальный модуль.
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>A35803 (F, N)</b>	<b>TM: проверка памяти</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При тесте памяти на терминальном модуле возникла ошибка.
Помощь:	- проверить, соблюдается ли допустимая внешняя температура для терминального модуля. - заменить терминальный модуль.
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F35804 (N, A)</b>	<b>TM: CRC</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	НЕТ
Квиттирование:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Причина:	При выгрузке программной памяти на терминальном модуле возникла ошибка контрольных сумм. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): разница между контрольной суммой при POWER ON и актуальной контрольной суммой.
Помощь:	- проверить, соблюдается ли допустимая внешняя температура для терминального модуля. - заменить терминальный модуль.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>A35805 (F, N)</b>	<b>TM: контрольная сумма EPROM неправильная</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Внутренние данные параметров повреждены. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): 01: ошибка обращения к EEPROM. 02: слишком большое кол-во блоков в EEPROM.
Помощь:	- проверить, соблюдается ли допустимая внешняя температура для модуля. - заменить модуль 31 (TM31).
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A35807 (F, N)    TM: контроль времени циклового ПУ**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Ошибка переполнения времени циклового ПУ на терминальном модуле.

**Помощь:** Заменить терминальный модуль.

Реакция при F: НЕТ

Квиттирование при F: CPA3У ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**F35820    TM DRIVE-CLiQ: ошибка телеграммы**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** B\_INF, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)

**Квиттирование:** CPA3У ЖЕ

**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому терминальному модулю.  
 Причина ошибки:  
 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC).  
 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема.  
 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема.  
 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема.  
 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема.  
 6 (= 06 шестн): Адрес компонента в телеграмме и в списке приема не совпадают.  
 7 (= 07 шестн): Ожидается телеграмма SYNC, но принятая телеграмма не является таковой.  
 8 (= 08 шестн): Ожидается не телеграмма SYNC, но принятая телеграмма является таковой.  
 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен.  
 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
- Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.
- Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).

Смотри также: р9916

<b>F35835</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому терминальному модулю. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- выполнить POWER ON. - заменить соответствующий компонент. Смотри также: p9916
<b>F35836</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ: ошибка передачи данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому терминальному модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.
<b>F35837</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ: компонент неисправен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (p9904).
- заменить данный компонент.

**F35845**

**TM DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

B\_INF, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)

**Квиттирование:**

СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому терминальному модулю (TM).

Причина ошибки:

11 (= 0В шестн):

Ошибка синхронизации при переменнo-циклической передаче данных.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

Выполнить POWER ON.

Смотри также: p9916

**F35850**

**TM: внутренняя программная ошибка**

**Значение сообщения:**

%1

**Объект привода:**

B\_INF, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:**

Vector: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, НЕТ)

Infeed: ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2, НЕТ)

**Квиттирование:**

POWER ON

**Причина:**

Возникла внутренняя программная ошибка в терминальном модуле.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):

1: фоновое разделение времени заблокировано.

2: контрольная сумма через кодовую память неправильная.

**Помощь:**

- заменить терминальный модуль (TM).

- при необходимости обновить микропрограммное обеспечение в терминальном модуле.

- связаться с "горячей линией".

**F35851**

**TM DRIVE-CLiQ (CU): отсутствует стробовый бит**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

B\_INF, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:**

ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)

**Квиттирование:**

СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого терминального модуля (TM) к управляющему модулю.

Компонент DRIVE-CLiQ не установил стробового импульса на управляющий модуль.

Причина ошибки:

10 (= 0А шестн):

Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

обновить микропрограммное обеспечение соответствующего компонента.

<b>F35860</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ (CU): ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	<p>Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого терминального модуля (TM) к управляющему модулю.</p> <p>Причина ошибки:</p> <p>1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC).</p> <p>2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема.</p> <p>3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема.</p> <p>4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема.</p> <p>5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема.</p> <p>6 (= 06 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают.</p> <p>9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен.</p> <p>16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>17 (= 11 шестн): Ошибка CRC, и полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>18 (= 12 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>19 (= 13 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>20 (= 14 шестн): Длина принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>21 (= 15 шестн): Тип принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>22 (= 16 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают, и полученная телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>25 (= 19 шестн): Бит ошибки в принятой телеграмме установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано.</p> <p>Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки</p>
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON (выключить/включить).</li> <li>- Проверить конструкцию электрощкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.</li> <li>- Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).</li> </ul> <p>Смотри также: r9915</p>

---

**F35875 TM DRIVE-CLiQ (CU): исчезновение напряжения питания**

<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Коммуникация DRIVE-CliQ от затронутого компонента DRIVE-CliQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания. Причина ошибки: 9 (= 09 шестн): Напряжение питания компонента исчезло. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить подключение напряжения питания для компонента DRIVE-CliQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - Проверить выбор параметров питания для компонента DRIVE-CliQ.

---

<b>F35885</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого терминального модуля (TM) к управляющему модулю. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 26 (= 1A шестн): Стробовый бит в принятой телеграмме не установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. 98 (= 62 шестн): Ошибка при переходе в циклический режим. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить напряжение питания соответствующих компонентов. - выполнить POWER ON. - заменить соответствующий компонент. Смотри также: p9915

---

<b>F35886</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ (CU): ошибка при отправке данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого терминального модуля (TM) к управляющему модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.



<b>F35887</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ (CU): неисправный компонент</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ (терминальный модуль) была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 96 (= 60 шестн): При измерении рабочего цикла ответ поступил слишком поздно. 97 (= 61 шестн): Обмен параметрами продолжается слишком долго. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (р9904). - заменить данный компонент.
<b>F35895</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ (CU): нарушение переменного-циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого терминального модуля (TM) к управляющему модулю. Причина ошибки: 11 (= 0В шестн): Ошибка синхронизации при переменного-циклической передаче данных. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON. Смотри также: р9915
<b>F35896</b>	<b>TM DRIVE-CLiQ (CU): несогласованные свойства компонентов</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	Vector: ВЫКЛ2 (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ3, НЕТ, СТОП1, СТОП2) Infeed: ВЫКЛ2 (ВЫКЛ1, НЕТ)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Свойства указанного в значении ошибки компонента DRIVE-CLiQ (терминальный модуль) по сравнению с запуском изменились на несовместимые. Причиной могут быть, к примеру, замены кабеля DRIVE-CLiQ или компонента DRIVE-CLiQ.

Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
номер компонента.

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON.
- При замене компонента использовать тот же тип компонента и при возможности ту же версию микропрограммного обеспечения.
- При замене кабелей по возможности использовать только кабели той же длины (соблюдать макс. длину кабеля).

---

**F35899 (N, A)    ТМ: неизвестная ошибка**

**Значение сообщения:** новое сообщение: %1

**Объект привода:** B\_INF, TM150, TM31, TM54F\_MA, TM54F\_SL, VECTOR\_G

**Реакции:** Vector: HET (IASC/DSTOPM03, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2)  
Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** На терминальном модуле возникла ошибка, которая не может быть интерпретирована Firmware управляющего модуля (CU).  
Это может случиться, если Firmware на этом компоненте новее Firmware на управляющем модуле (CU).  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):

Номер ошибки.

Примечание.

В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этой новой ошибки.

**Помощь:**

- заменить микропрограммное обеспечение на терминальном модуле на более старое (r0158).
- обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

Реакция при A: никакой

Квиттирование при A: никакой

---

**A35903 (F, N)    ТМ: возникла ошибка шины I2C**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Возникла ошибка при обращении через внутреннюю шину I2C терминального модуля.

**Помощь:** Заменить терминальный модуль.

Реакция при F: HET

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**A35904 (F, N)    ТМ: EEPROM**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Возникла ошибка при обращении к энергонезависимой памяти терминального модуля.

**Помощь:** Заменить терминальный модуль.

Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

**A35905 (F, N)    ТМ: обращение к параметру**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** В\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** С управляющего модуля (CU) была предпринята попытка записи недопустимого значения параметра на терминальном модуле.  
**Помощь:** - Проверить, согласуется ли версия микропрограммного обеспечения терминального модуля (r0158) с версией микропрограммного обеспечения управляющего модуля (r0018).  
- При необходимости заменить терминальный модуль.  
Примечание.  
В файле readme.txt на карте памяти указаны согласующиеся версии микропрограммного обеспечения.  
Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

**A35906 (F, N)    ТМ: нет питания 24 В**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** В\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** Нет питания 24 В для цифровых выходов.  
Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
01: TM17 нет питания 24 В для DI/DO 0 ... 7.  
02: TM17 нет питания 24 В для DI/DO 8 ... 15.  
04: TM15 нет питания 24 В для DI/DO 0 ... 7 (X520).  
08: TM15 нет питания 24 В для DI/DO 8 ... 15 (X521).  
10: TM15 нет питания 24 В для DI/DO 16 ... 23 (X522).  
20: TM41 нет питания 24 В для DI/DO 0 ... 3.  
**Помощь:** Проверить клеммы для электропитания (L1+, L2+, L3+, M, или +24 V\_1 у TM41).  
Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

**A35907 (F, N)    ТМ: инициализация аппаратного обеспечения не удалась**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** В\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой

<b>Причина:</b>	Инициализация терминального модуля не удалась. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): 01: TM17 или TM41 ошибочное требование конфигурирования. 02: TM17 или TM41 программирование не удалось. 04: TM17 или TM41 недействительная вставка времени.
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON.
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A35910 (F, N) TM: перегрев в модуле**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Температура в модуле превысила допустимую макс. границу.
<b>Помощь:</b>	- уменьшить внешнюю температуру. - заменить терминальный модуль.
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

**A35911 (F, N) TM: отказ стробовых битов режима тактовой синхронизации**

<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Макс. допустимое кол-во ошибок стробовых битов Master (режим тактовой синхронизации) было превышено в циклическом режиме. При срабатывании предупреждения выходы модуля сбрасываются до следующей синхронизации.
<b>Помощь:</b>	- проверить физику шины (терминатор, экранирование, и т.п.). - исправить соединение стробовых битов Master (r4201 через p0915). - проверить, правильно ли отправляются стробовые биты Master (к примеру, создать трассировку с r4201.12 ... r4201.15 и пусковым сигналом r4301.9). - проверить загруженность шины или Master (к примеру, время цикла шины Tdp установлено слишком маленьким).
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

<b>A35920 (F, N)</b>	<b>TM: ошибка датчик температуры канал 0</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, TM31, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке датчика температуры возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: обрыв провода или датчик не подключен. КТУ84: R > 1630 Ом (TM150: R > 2170 Ом), PT100: R > 194 Ом, PT1000: R > 1944 Ом 2: измеренное сопротивление слишком мало. Терморезистор PTC: R < 20 Ом, КТУ84: R < 50 Ом (TM150: R < 180 Ом), PT100: R < 60 Ом, PT1000: R < 603 Ом
Помощь:	- проверить правильность подключения датчика. - заменить датчик.
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A35921 (F, N)</b>	<b>TM: ошибка датчик температуры канал 1</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке датчика температуры возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: обрыв провода или датчик не подключен. КТУ84: R > 1630 Ом (TM150: R > 2170 Ом), PT100: R > 194 Ом, PT1000: R > 1944 Ом 2: измеренное сопротивление слишком мало. Терморезистор PTC: R < 20 Ом, КТУ84: R < 50 Ом (TM150: R < 180 Ом), PT100: R < 60 Ом, PT1000: R < 603 Ом
Помощь:	- проверить правильность подключения датчика. - заменить датчик.
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
<b>A35922 (F, N)</b>	<b>TM: ошибка датчик температуры канал 2</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	B_INF, TM150, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При обработке датчика температуры возникла ошибка. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): 1: обрыв провода или датчик не подключен. КТУ84: R > 1630 Ом (TM150: R > 2170 Ом), PT100: R > 194 Ом, PT1000: R > 1944 Ом 2: измеренное сопротивление слишком мало. Терморезистор PTC: R < 20 Ом, КТУ84: R < 50 Ом (TM150: R < 180 Ом), PT100: R < 60 Ом, PT1000: R < 603 Ом

**Помощь:** - проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

**A35923 (F, N) TM: ошибка датчик температуры канал 3**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 1630 Ом (TM150: R > 2170 Ом), PT100: R > 194 Ом, PT1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор PTC: R < 20 Ом, КТУ84: R < 50 Ом (TM150: R < 180 Ом), PT100: R < 60 Ом, PT1000: R < 603 Ом

**Помощь:** - проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

**A35924 (F, N) TM: ошибка датчик температуры канал 4**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 2170 Ом, PT100: R > 194 Ом, PT1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор PTC: R < 20 Ом, КТУ84: R < 180 Ом, PT100: R < 60 Ом, PT1000: R < 603 Ом

**Помощь:** - проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

**A35925 (F, N)    ТМ: ошибка датчик температуры канал 5**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 2170 Ом, РТ100: R > 194 Ом, РТ1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор РТС: R < 20 Ом, КТУ84: R < 180 Ом, РТ100: R < 60 Ом, РТ1000: R < 603 Ом

**Помощь:**  
- проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**A35926 (F, N)    ТМ: ошибка датчик температуры канал 6**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 2170 Ом, РТ100: R > 194 Ом, РТ1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор РТС: R < 20 Ом, КТУ84: R < 180 Ом, РТ100: R < 60 Ом, РТ1000: R < 603 Ом

**Помощь:**  
- проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**A35927 (F, N)    ТМ: ошибка датчик температуры канал 7**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 2170 Ом, РТ100: R > 194 Ом, РТ1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор РТС: R < 20 Ом, КТУ84: R < 180 Ом, РТ100: R < 60 Ом, РТ1000: R < 603 Ом

**Помощь:** - проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

**A35928 (F, N) TM: ошибка датчик температуры канал 8**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 2170 Ом, РТ100: R > 194 Ом, РТ1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор РТС: R < 20 Ом, КТУ84: R < 180 Ом, РТ100: R < 60 Ом, РТ1000: R < 603 Ом

**Помощь:** - проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой

---

**A35929 (F, N) TM: ошибка датчик температуры канал 9**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 2170 Ом, РТ100: R > 194 Ом, РТ1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор РТС: R < 20 Ом, КТУ84: R < 180 Ом, РТ100: R < 60 Ом, РТ1000: R < 603 Ом

**Помощь:** - проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ  
Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой  
Квиттирование при N: никакой



---

**A35930 (F, N)    ТМ: ошибка датчик температуры канал 10**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 2170 Ом, РТ100: R > 194 Ом, РТ1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор РТС: R < 20 Ом, КТУ84: R < 180 Ом, РТ100: R < 60 Ом, РТ1000: R < 603 Ом

**Помощь:**  
- проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**A35931 (F, N)    ТМ: ошибка датчик температуры канал 11**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** В\_INF, TM150, VECTOR\_G

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** При обработке датчика температуры возникла ошибка.  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
1: обрыв провода или датчик не подключен.  
КТУ84: R > 2170 Ом, РТ100: R > 194 Ом, РТ1000: R > 1944 Ом  
2: измеренное сопротивление слишком мало.  
Терморезистор РТС: R < 20 Ом, КТУ84: R < 180 Ом, РТ100: R < 60 Ом, РТ1000: R < 603 Ом

**Помощь:**  
- проверить правильность подключения датчика.  
- заменить датчик.

Реакция при F: НЕТ

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**F35950            ТМ: внутренняя программная ошибка**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** VECTOR\_G

**Реакции:** ВЫКЛ2 (НЕТ)

**Квиттирование:** POWER ON

**Причина:** Возникла внутренняя программная ошибка.  
Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Информация об источнике ошибок.  
Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.

**Помощь:**

- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение в терминальном модуле до последней версии.
- Связаться с "горячей линией".

---

<b>A35999 (F, N)</b>	<b>TM: неизвестное предупреждение</b>
<b>Значение сообщения:</b>	новое сообщение: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, TM150, TM31, TM54F_MA, TM54F_SL, VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	На терминальном модуле возникло предупреждение, которое не может быть интерпретировано Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на терминальном модуле новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер предупреждения. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этого нового предупреждения.
<b>Помощь:</b>	- заменить микропрограммное обеспечение на терминальном модуле на более старое (r0158). - обновить микропрограммное обеспечение на устройстве управления (r0018).
<b>Реакция при F:</b>	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPМОЗ, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование при F:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой

---

<b>F36207 (N, A)</b>	<b>Hub: ошибка перегрева, компонент</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Температура в модуле DRIVE-CLiQ Hub превысила порог ошибки. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Актуальная температура в разрешении 0.1 °C.
<b>Помощь:</b>	- Проверить внешнюю температуру в месте установки компонента. - Заменить соответствующий компонент.
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой
<b>Реакция при A:</b>	никакой
<b>Квиттирование при A:</b>	никакой

---

<b>A36211 (F, N)</b>	<b>Hub: предупреждение перегрева, компонент</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Температура в модуле DRIVE-CLiQ Hub превысила порог предупреждения. Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Актуальная температура в разрешении 0.1 °C.

<b>Помощь:</b>	- Проверить внешнюю температуру в месте установки компонента. - Заменить соответствующий компонент.
Реакция при F:	НЕТ
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой

---

<b>F36214 (N, A)</b>	<b>Hub: ошибка перенапряжения, питание 24 В</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Подача питания 24 В в модуле DRIVE-CLiQ Hub превысила порог ошибки. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Актуальное рабочее напряжение в разрешении 0.1 В.
<b>Помощь:</b>	- Проверить подачу питания компонентов. - Заменить соответствующий компонент.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F36216 (N, A)</b>	<b>Hub: ошибка пониж. напряжения, питание 24 В</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	Подача питания 24 В в модуле DRIVE-CLiQ Hub превысила порог ошибки. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Актуальное рабочее напряжение в разрешении 0.1 В.
<b>Помощь:</b>	- Проверить подачу питания компонентов. - Заменить соответствующий компонент.
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>A36217 (N)</b>	<b>Хаб предупреждение пониж. напряжения, питание 24 В</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой
<b>Причина:</b>	Подача питания 24 В в модуле DRIVE-CLiQ Hub превысила порог предупреждения. Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Актуальное рабочее напряжение в разрешении 0.1 В.

**Помощь:** - Проверить подачу питания компонентов.  
- Заменить соответствующий компонент.

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**N36800 (F) Hub: сборное сообщение**

**Значение сообщения:** -

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G, ХАБ

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Модуль DRIVE-CLiQ Hub определил минимум одну ошибку.

**Помощь:** Обработка других актуальных сообщений.

Реакция при F: НЕТ

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

**A36801 (F, N) Hub DRIVE-CLiQ: нет стробового бита**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G, ХАБ

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому хабу DRIVE-CLiQ.  
Причина ошибки:  
10 (= 0A шестн):  
Стробо́вый бит в полученной телеграмме не установлен.  
Указание по значению сообщения:  
Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** - проверить соединение DRIVE-CLiQ.  
- заменить соответствующий компонент.  
Смотри также: p9916

Реакция при F: НЕТ

Квиттирование при F: СРАЗУ ЖЕ

Реакция при N: никакой

Квиттирование при N: никакой

---

**F36802 (N, A) Hub: переполнение разделения времени**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** B\_INF, VECTOR\_G, ХАБ

**Реакции:** Vector: НЕТ  
Infeed: ВЫКЛ2 (НЕТ)

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)

**Причина:** В модуле DRIVE-CLiQ Hub обнаружено переполнение разделения времени.  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
хх: номер разделения времени хх

**Помощь:** - Сократить частоту регулятора тока.  
- Выполнить POWER ON у всех компонентов (выкл./вкл.).  
- Обновить Firmware до более высокой версии.  
- Установить связь с Hotline.

Реакция при N:       никакой  
Квиттирование при N:       никакой  
Реакция при A:       никакой  
Квиттирование при A:       никакой

---

**F36804 (N, A)   Hub: ошибка контрольной суммы**

**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**        B\_INF, VECTOR\_G, ХАБ  
**Реакции:**                НЕТ  
**Квиттирование:**        СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
**Причина:**               При выгрузке программной памяти на модуле DRIVE-CLiQ Hub возникла ошибка контрольной суммы. Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): Разница между контрольной суммой при POWER ON и актуальной контрольной суммой.  
**Помощь:**                - Проверить соблюдение допустимой внешней температуры для компонента.  
                              - Заменить модуль DRIVE-CLiQ Hub.  
Реакция при N:        никакой  
Квиттирование при N:        никакой  
Реакция при A:        никакой  
Квиттирование при A:        никакой

---

**A36805 (F, N)   Hub: неправильная контрольная сумма EEPROM**

**Значение сообщения:**       %1  
**Объект привода:**        B\_INF, VECTOR\_G, ХАБ  
**Реакции:**                никакой  
**Квиттирование:**        никакой  
**Причина:**                Внутренние данные параметров на модуле DRIVE-CLiQ Hub повреждены. Код предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): 01: ошибка обращения к EEPROM. 02: слишком большое кол-во блоков в EEPROM.  
**Помощь:**                - Проверить соблюдение допустимой внешней температуры для компонента.  
                              - Заменить модуль DRIVE-CLiQ Hub.  
Реакция при F:        НЕТ  
Квиттирование при F:        СРАЗУ ЖЕ (POWER ON)  
Реакция при N:        никакой  
Квиттирование при N:        никакой

---

**F36820           Hub DRIVE-CLiQ: ошибка телеграммы**

**Значение сообщения:**       номер компонента: %1, причина ошибки: %2  
**Объект привода:**        B\_INF, VECTOR\_G, ХАБ  
**Реакции:**                НЕТ  
**Квиттирование:**        СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:**                Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому хабу DRIVE-CLiQ. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC).

2 (= 02 шестн):  
Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема.  
3 (= 03 шестн):  
Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема.  
4 (= 04 шестн):  
Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема.  
5 (= 05 шестн):  
Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема.  
6 (= 06 шестн):  
Адрес компонента в телеграмме и в списке приема не совпадают.  
7 (= 07 шестн):  
Ожидается телеграмма SYNC, но принятая телеграмма не является таковой.  
8 (= 08 шестн):  
Ожидается не телеграмма SYNC, но принятая телеграмма является таковой.  
9 (= 09 шестн):  
Бит ошибки в полученной телеграмме установлен.  
16 (= 10 шестн):  
Полученная телеграмма поступила слишком рано.  
Указание по значению сообщения:  
Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- Выполнить POWER ON (выключить/включить).
- Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.
- Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).

Смотри также: р9916

---

**F36835 Hub DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** В\_INF, VECTOR\_G, ХАБ

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому хабу DRIVE-CLiQ. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников.  
Причина ошибки:  
33 (= 21 шестн):  
Циклическая телеграмма еще не поступила.  
34 (= 22 шестн):  
Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы.  
64 (= 40 шестн):  
Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы.  
Указание по значению сообщения:  
Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- выполнить POWER ON.
- заменить соответствующий компонент.

Смотри также: р9916

---

**F36836 Hub DRIVE-CLiQ: ошибка передачи данных DRIVE-CLiQ**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** В\_INF, VECTOR\_G, ХАБ

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому хабу DRIVE-CLiQ. Не удалось отправить данные.  
Причина ошибки:  
65 (= 41 шестн):  
Тип телеграммы не соответствует списку передачи.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** Выполнить POWER ON.

---

<b>F36837</b>	<b>Hub DRIVE-CLiQ: неисправность компонента</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.
<b>Помощь:</b>	Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки - проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (p9904). - заменить данный компонент.

---

<b>F36845</b>	<b>Hub DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому хабу DRIVE-CLiQ. Причина ошибки: 11 (= 0B шестн): Ошибка синхронизации при переменнo-циклической передаче данных.
<b>Помощь:</b>	Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки Выполнить POWER ON. Смотри также: p9916

---

<b>F36851</b>	<b>Hub DRIVE-CLiQ (CU): отсутствует стробовый бит</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, TM31, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого хаба DRIVE-CLiQ к управляющему модулю. Компонент DRIVE-CLiQ не установил стробового импульса на управляющий модуль.

Причина ошибки:  
 10 (= 0A шестн):  
 Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен.  
 Указание по значению сообщения:  
 Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** обновить микропрограммное обеспечение соответствующего компонента.

<b>F36860</b>	<b>Hub DRIVE-CLiQ (CU): ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, TM31, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого хаба DRIVE-CLiQ к управляющему модулю. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен. 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. 17 (= 11 шестн): Ошибка CRC, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 18 (= 12 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 19 (= 13 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 20 (= 14 шестн): Длина принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано. 21 (= 15 шестн): Тип принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано. 22 (= 16 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 25 (= 19 шестн): Бит ошибки в принятой телеграмме установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей. - Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).



---

<b>F36875</b>	<b>HUB DRIVE-CLiQ (CU): исчезновение напряжения питания</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, TM31, VECTOR_G, XAB
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Коммуникация DRIVE-CLiQ от затронутого компонента DRIVE-CLiQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания. Причина ошибки: 9 (= 09 шестн): Напряжение питания компонента исчезло. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить подключение напряжения питания для компонента DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - Проверить выбор параметров питания для компонента DRIVE-CLiQ.

---

<b>F36885</b>	<b>Hub DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, TM31, VECTOR_G, XAB
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого хаба DRIVE-CLiQ к управляющему модулю. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 26 (= 1A шестн): Стробовый бит в принятой телеграмме не установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. 98 (= 62 шестн): Ошибка при переходе в циклический режим. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Проверить питание соответствующих компонентов. - Выполнить POWER ON. - Заменить соответствующий компонент.

---

<b>F36886</b>	<b>Hub DRIVE-CLiQ (CU): ошибка при отправке данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	V_INF, TM150, TM31, VECTOR_G, XAB
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого хаба DRIVE-CLiQ к управляющему модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** Выполнить POWER ON.

---

**F36887 Hub DRIVE-CLiQ (CU): неисправный компонент**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** В\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G, ХАБ

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ (хаб DRIVE-CLiQ) была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается.

Причина ошибки:

32 (= 20 шестн):

Ошибка в заголовке телеграммы.

35 (= 23 шестн):

Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы.

66 (= 42 шестн):

Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.

67 (= 43 шестн):

Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы.

96 (= 60 шестн):

При измерении рабочего цикла ответ поступил слишком поздно.

97 (= 61 шестн):

Обмен параметрами продолжается слишком долго.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** - проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).

- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.

- при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (р9904).

- заменить данный компонент.

---

**F36895 Hub DRIVE-CLiQ (CU): нарушение переменного-циклической передачи данных**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:** В\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G, ХАБ

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

**Причина:** Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого хаба DRIVE-CLiQ к управляющему модулю.

Причина ошибки:

11 (= 0В шестн):

Ошибка синхронизации при переменного-циклической передаче данных.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:  
0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:** Выполнить POWER ON.

Смотри также: р9915

---

**F36896 Hub DRIVE-CLiQ (CU): несогласованные свойства компонентов**

**Значение сообщения:** номер компонента: %1

**Объект привода:** В\_INF, TM150, TM31, VECTOR\_G, ХАБ

**Реакции:** НЕТ

**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Свойства указанного в значении ошибки компонента DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Modulet) по сравнению с запуском изменились на несовместимые. Причиной могут быть, к примеру, замены кабеля DRIVE-CLiQ или компонента DRIVE-CLiQ. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): номер компонента.
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON. - При замене компонента использовать тот же тип компонента и при возможности ту же версию микропрограммного обеспечения. - При замене кабелей по возможности использовать только кабели той же длины (соблюдать макс. длину кабеля).

---

<b>F36899 (N, A)</b>	<b>Hub: неизвестная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	новое сообщение: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	Vector: HET (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: HET (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Причина:</b>	На модуле DRIVE-CLiQ Hub возникла ошибка, которая не может быть интерпретирована Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на этом компоненте новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Номер ошибки. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этой новой ошибки.
<b>Помощь:</b>	- Заменить Firmware на модуле DRIVE-CLiQ Hub (r0158). - Обновить Firmware управляющего модуля (CU) (r0018).
Реакция при N:	никакой
Квиттирование при N:	никакой
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой

---

<b>F36950</b>	<b>Хаб: внутренняя программная ошибка</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	VECTOR_G
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2 (HET)
<b>Квиттирование:</b>	POWER ON
<b>Причина:</b>	Возникла внутренняя программная ошибка. Значение ошибки (r0949, дес. интерпретация): Информация об источнике ошибки. Только для внутренней диагностики ошибок Siemens.
<b>Помощь:</b>	- При необходимости обновить микропрограммное обеспечение в хабе DRIVE-CLiQ до последней версии. - Связаться с "горячей линией".

---

<b>A36999 (F, N)</b>	<b>Hub: неизвестное предупреждение</b>
<b>Значение сообщения:</b>	новое сообщение: %1
<b>Объект привода:</b>	B_INF, VECTOR_G, ХАБ
<b>Реакции:</b>	никакой
<b>Квиттирование:</b>	никакой

<b>Причина:</b>	На модуле DRIVE-CLiQ Hub возникло предупреждение, которое не может быть интерпретировано Firmware управляющего модуля (CU). Это может случиться, если Firmware на этом компоненте новее Firmware на управляющем модуле (CU). Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Номер предупреждения. Примечание. В более новом описании управляющего модуля (CU) при необходимости можно посмотреть значение этого нового предупреждения.
<b>Помощь:</b>	- Заменить Firmware на модуле DRIVE-CLiQ Hub (r0158). - Обновить Firmware управляющего модуля (CU) (r0018).
<b>Реакция при F:</b>	Vector: НЕТ (IASC/DSTOPMO3, ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3, СТОП1, СТОП2) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование при F:</b>	СПРАЗУ ЖЕ (POWER ON)
<b>Реакция при N:</b>	никакой
<b>Квиттирование при N:</b>	никакой

---

<b>F40000</b>	<b>ошибка в розетке DRIVE-CLiQ X100</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X100 обнаружена ошибка. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Первая ошибка в данном приводном объекте.
<b>Помощь:</b>	Обработать буфер неполадок указанного объекта.

---

<b>F40001</b>	<b>ошибка в розетке DRIVE-CLiQ X101</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X101 обнаружена ошибка. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Первая ошибка в данном приводном объекте.
<b>Помощь:</b>	Обработать буфер неполадок указанного объекта.

---

<b>F40002</b>	<b>ошибка в розетке DRIVE-CLiQ X102</b>
<b>Значение сообщения:</b>	%1
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СПРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X102 обнаружена ошибка. Код ошибки (r0949, дес. интерпретация): Первая ошибка в данном приводном объекте.
<b>Помощь:</b>	Обработать буфер неполадок указанного объекта.

---

**F40003      ошибка в розетке DRIVE-CLiQ X103**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** НЕТ  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X103 обнаружена ошибка.  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Первая ошибка в данном приводном объекте.  
**Помощь:** Обработать буфер неполадок указанного объекта.

---

**F40004      ошибка в розетке DRIVE-CLiQ X104**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** НЕТ  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X104 обнаружена ошибка.  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Первая ошибка в данном приводном объекте.  
**Помощь:** Обработать буфер неполадок указанного объекта.

---

**F40005      ошибка в розетке DRIVE-CLiQ X105**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** НЕТ  
**Квиттирование:** СРАЗУ ЖЕ  
**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X105 обнаружена ошибка.  
Код ошибки (r0949, дес. интерпретация):  
Первая ошибка в данном приводном объекте.  
**Помощь:** Обработать буфер неполадок указанного объекта.

---

**A40100      Предупреждение в розетке DRIVE-CLiQ X100**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой  
**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X100 обнаружено предупреждение.  
Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Первое предупреждение в данном приводном объекте.  
**Помощь:** Обработать буфер предупреждений указанного объекта.

---

**A40101      Предупреждение в розетке DRIVE-CLiQ X101**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квиттирование:** никакой

**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X101 обнаружено предупреждение.  
Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Первое предупреждение в данном приводном объекте.

**Помощь:** Обработать буфер предупреждений указанного объекта.

---

**A40102 Предупреждение в розетке DRIVE-CLiQ X102**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X102 обнаружено предупреждение.  
Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Первое предупреждение в данном приводном объекте.

**Помощь:** Обработать буфер предупреждений указанного объекта.

---

**A40103 Предупреждение в розетке DRIVE-CLiQ X103**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X103 обнаружено предупреждение.  
Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Первое предупреждение в данном приводном объекте.

**Помощь:** Обработать буфер предупреждений указанного объекта.

---

**A40104 Предупреждение в розетке DRIVE-CLiQ X104**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X104 обнаружено предупреждение.  
Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Первое предупреждение в данном приводном объекте.

**Помощь:** Обработать буфер предупреждений указанного объекта.

---

**A40105 Предупреждение в розетке DRIVE-CLiQ X105**

**Значение сообщения:** %1

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** В приводном объекте розетки DRIVE-CLiQ X105 обнаружено предупреждение.  
Код предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
Первое предупреждение в данном приводном объекте.

**Помощь:** Обработать буфер предупреждений указанного объекта.

---

<b>F40799</b>	<b>CX32: сконфигурированный момент времени завершения передачи превышен.</b>
<b>Значение сообщения:</b>	-
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	НЕТ
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Сконфигурированный момент времени завершения передачи циклических фактических значений был превышен.
<b>Помощь:</b>	- выполнить POWER ON для всех компонентов (выключить/включить). - связаться с "горячей линией".

---

<b>F40801</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ: нет стробового бита</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому расширению контроллера. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробовый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Заменить затронутый компонент. Смотри также: р9916

---

<b>F40820</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ: ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому расширению контроллера. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес компонента в телеграмме и в списке приема не совпадают. 7 (= 07 шестн): Ожидается телеграмма SYNC, но принятая телеграмма не является таковой. 8 (= 08 шестн): Ожидается не телеграмма SYNC, но принятая телеграмма является таковой. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен.

	<p>16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки</p> <p><b>Помощь:</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON (выключить/включить).</li> <li>- Проверить конструкцию электрошкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей.</li> <li>- Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).</li> </ul> <p>Смотри также: р9916</p>
<b>F40825</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ: исчезновение напряжения питания</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Коммуникация DRIVE-CLiQ от затронутого компонента DRIVE-CLiQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания. Причина ошибки: 9 (= 09 шестн): Напряжение питания компонента исчезло. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON (выключить/включить).</li> <li>- Проверить подключение напряжения питания компонента DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).</li> <li>- Проверить выбор параметров источника питания компонента DRIVE-CLiQ.</li> </ul>
<b>F40835</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому расширению контроллера. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- Выполнить POWER ON (выключить/включить).</li> <li>- Заменить затронутый компонент.</li> </ul> <p>Смотри также: р9916</p>
<b>F40836</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ: ошибка передачи данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ



<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому расширению контроллера. Не удалось отправить данные. Причина ошибки: 65 (= 41 шестн): Тип телеграммы не соответствует списку передачи. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON (выключить/включить).

---

<b>F40837</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ: компонент неисправен</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается. Причина ошибки: 32 (= 20 шестн): Ошибка в заголовке телеграммы. 35 (= 23 шестн): Ошибка приема: Ошибка буфера телеграммы. 66 (= 42 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. 67 (= 43 шестн): Ошибка передачи: Ошибка буфера телеграммы. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС. - при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (p9904). - заменить данный компонент.

---

<b>F40845</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ: нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от управляющего модуля к затронутому расширению контроллера. Причина ошибки: 11 (= 0B шестн): Ошибка синхронизации при переменном-циклической передаче данных. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	Выполнить POWER ON (выключить/включить). Смотри также: p9916

---

<b>F40851</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): отсутствует стробовый бит</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ

<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого расширения контроллера к управляющему модулю. Компонент DRIVE-CLiQ не установил стробового импульса на управляющий модуль. Причина ошибки: 10 (= 0A шестн): Стробо́вый бит в полученной телеграмме не установлен. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	обновить микропрограммное обеспечение соответствующего компонента.

<b>F40860</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): ошибка телеграммы</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	СРАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого расширения контроллера к управляющему модулю. Причина ошибки: 1 (= 01 шестн): Ошибка контрольной суммы (ошибка CRC). 2 (= 02 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема. 3 (= 03 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема. 4 (= 04 шестн): Длина полученной телеграммы не соответствует списку приема. 5 (= 05 шестн): Тип полученной телеграммы не соответствует списку приема. 6 (= 06 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают. 9 (= 09 шестн): Бит ошибки в полученной телеграмме установлен. 16 (= 10 шестн): Полученная телеграмма поступила слишком рано. 17 (= 11 шестн): Ошибка CRC, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 18 (= 12 шестн): Телеграмма короче, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 19 (= 13 шестн): Телеграмма длиннее, чем указано в байте длины или в списке приема, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 20 (= 14 шестн): Длина принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано. 21 (= 15 шестн): Тип принятой телеграммы не соответствует списку приема и принятая телеграмма поступила слишком рано. 22 (= 16 шестн): Адрес силовой части в телеграмме и в списке приема не совпадают, и полученная телеграмма поступила слишком рано. 25 (= 19 шестн): Бит ошибки в принятой телеграмме установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить конструкцию электрощкафа на предмет соответствия требованиям ЭМС и монтаж кабелей. - Проверить подключение DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). Смотри также: р9915

---

<b>F40875</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): исчезновение напряжения питания</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ1 (ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Коммуникация DRIVE-CLiQ от затронутого компонента DRIVE-CLiQ к управляющему модулю сигнализирует исчезновение напряжения питания. Причина ошибки: 9 (= 09 шестн): Напряжение питания компонента исчезло. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Проверить подключение напряжения питания компонента DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...). - Проверить выбор параметров источника питания компонента DRIVE-CLiQ.

---

<b>F40885</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого расширения контроллера к управляющему модулю. Отсутствует синхронность в передаче и приеме участников. Причина ошибки: 26 (= 1A шестн): Стробовый бит в принятой телеграмме не установлен и принятая телеграмма поступила слишком рано. 33 (= 21 шестн): Циклическая телеграмма еще не поступила. 34 (= 22 шестн): Ошибка синхронизации в списке приема телеграммы. 64 (= 40 шестн): Ошибка синхронизации в списке передачи телеграммы. 98 (= 62 шестн): Ошибка при переходе в циклический режим. Указание по значению сообщения: Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом: 0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки
<b>Помощь:</b>	- Проверить напряжение питания затронутого компонента. - Выполнить POWER ON (выключить/включить). - Заменить затронутый компонент. Смотри также: p9915

---

<b>F40886</b>	<b>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): ошибка при отправке данных DRIVE-CLiQ</b>
<b>Значение сообщения:</b>	номер компонента: %1, причина ошибки: %2
<b>Объект привода:</b>	Все объекты
<b>Реакции:</b>	ВЫКЛ2
<b>Квиттирование:</b>	CPАЗУ ЖЕ
<b>Причина:</b>	Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого расширения контроллера к управляющему модулю. Не удалось отправить данные. Причина ошибки:

65 (= 41 шестн):

Тип телеграммы не соответствует списку передачи.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

Выполнить POWER ON (выключить/включить).

---

**F40887**

**CX32 DRIVE-CLiQ (CU): неисправный компонент**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

Все объекты

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

На затронутом компоненте DRIVE-CLiQ была обнаружена ошибка. Неисправность аппаратного обеспечения не исключается.

Причина ошибки:

32 (= 20 шестн):

Ошибка в заголовке телеграммы.

35 (= 23 шестн):

Ошибка приема: ошибка буфера телеграммы.

66 (= 42 шестн):

Ошибка передачи: ошибка буфера телеграммы.

67 (= 43 шестн):

Ошибка передачи: ошибка буфера телеграммы.

96 (= 60 шестн):

При измерении рабочего цикла ответ поступил слишком поздно.

97 (= 61 шестн):

Обмен параметрами продолжается слишком долго.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

- проверить проводку DRIVE-CLiQ (обрыв кабеля, контакты, ...).
- проверить конструкцию электрошкафа и проводку кабелей на предмет соответствия требованиям ЭМС.
- при необходимости использовать другую розетку DRIVE-CLiQ (p9904).
- заменить данный компонент.

---

**F40895**

**CX32 DRIVE-CLiQ (CU): нарушение циклической передачи данных**

**Значение сообщения:**

номер компонента: %1, причина ошибки: %2

**Объект привода:**

Все объекты

**Реакции:**

ВЫКЛ2

**Квиттирование:**

СПРАЗУ ЖЕ

**Причина:**

Ошибка коммуникации DRIVE-CLiQ от затронутого расширения контроллера к управляющему модулю.

Причина ошибки:

11 (= 0B шестн):

Ошибка синхронизации при переменнo-циклической передаче данных.

Указание по значению сообщения:

Отдельная информация закодирована в значении сообщения (r0949/r2124) следующим образом:

0000уухх шестн: уу = номер компонента, хх = причина ошибки

**Помощь:**

Выполнить POWER ON (выключить/включить).

Смотри также: p9915

---

<b>F49150</b>	<b>Система охлаждения: возникла ошибка</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Система охлаждения сигнализирует общую ошибку.
Помощь:	- проверить соединение между системой охлаждения и входной клеммой (терминальный модуль). - проверить внешнее устройство управления для системы охлаждения. Смотри также: r0266

---

<b>F49151</b>	<b>Система охлаждения: проводимость превысила порог ошибки</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Проводимость охлаждающей жидкости превысила установленный порог ошибки (r0269[2]). Смотри также: r0261, r0262, r0266
Помощь:	Проверить прибор для деионизации охлаждающей жидкости.

---

<b>F49152</b>	<b>Система охлаждения: нет квитирования команды ВКЛ</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Отсутствует квитирование команды ВКЛ системы охлаждения. - после команды ВКЛ квитирование не поступило в течение установленного времени запуска (r0260). - отказ квитирования при работе. Смотри также: r0260, r0267
Помощь:	- проверить соединение между системой охлаждения и входной клеммой (терминальный модуль). - проверить внешнее устройство управления для системы охлаждения.

---

<b>F49153</b>	<b>Система охлаждения: слишком маленький проток жидкости</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	V_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Система охлаждения преобразователя сигнализирует слишком маленький проток охлаждающей жидкости. - после команды ВКЛ квитирование не поступило в течение установленного времени запуска (r0260). - отказ квитирования при работе дольше, чем допустимое время отказа (r0263). Смотри также: r0260, r0263, r0267
Помощь:	- проверить соединение между системой охлаждения и входной клеммой (терминальный модуль). - проверить внешнее устройство управления для системы охлаждения.

<b>F49154 (A)</b>	<b>Система охлаждения: утечка жидкости</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Сработал контроль протечки. Осторожно: При перепараметрировании данной ошибки в предупреждение через другие контроли необходимо обеспечить отключение привода при утечке охлаждающей жидкости! Смотри также: r0267
Помощь:	- проверить систему охлаждения на предмет протечек контуре охлаждения. - проверить соединение входной клеммы (терминальный модуль) для контроля протечки.
Реакция при A:	никакой
Квиттирование при A:	никакой
<b>F49155</b>	<b>Система охлаждения: слишком старая версия микропрограммного обеспечения адаптера Power Stack</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	POWER ON
Причина:	Версия микропрограммного обеспечения в адаптере Power Stack (PSA) слишком старая и не поддерживает жидкостного охлаждения.
Помощь:	Обновить микропрограммное обеспечение. Проверить данные EEPROM.
<b>F49156</b>	<b>Система охлаждения: температура охлаждающей жидкости превысила порог ошибки</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	Температура на подводе охлаждающей жидкости превысила фиксировано заданный порог ошибки.
Помощь:	Проверить систему охлаждения и внешние условия.
<b>A49170</b>	<b>Система охлаждения: возникло предупреждение</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Система охлаждения сигнализирует общее предупреждение.
Помощь:	- проверить соединение между системой охлаждения и входной клеммой (терминальный модуль). - проверить внешнее устройство управления для системы охлаждения.

<b>A49171</b>	<b>Система охлаждения: проводимость превысила порог предупреждения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Контроль проводимости охлаждающей жидкости установлен (r0267.7, из r0266[7]). Смотри также: r0261, r0262, r0266, r0267
Помощь:	Проверить прибор для деионизации охлаждающей жидкости.
<b>A49171</b>	<b>Система охлаждения: проводимость превысила порог предупреждения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Проводимость охлаждающей жидкости превысила установленный порог предупреждения (r0269[1]). Нельзя устанавливать порог выше, чем порог ошибки из описания устройства.
Помощь:	Проверить прибор для деионизации охлаждающей жидкости.
<b>A49172</b>	<b>Система охлаждения: недействительное фактическое значение проводимости</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	При контроле проводимости охлаждающей жидкости имеется ошибка в проводке или в датчике.
Помощь:	- проверить соединение между системой охлаждения и адаптером Power Stack (PSA). - проверить работоспособность датчика для измерения проводимости.
<b>A49173</b>	<b>Система охлаждения: температура охлаждающей жидкости превысила порог предупреждения</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	B_INF, VECTOR_G
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Температура на впуске охлаждающей жидкости превысила заданный порог предупреждения.
Помощь:	Проверить систему охлаждения и внешние условия.
<b>F49200</b>	<b>Возбуждение, сборный сигнал, ошибка</b>
Значение сообщения:	%1
Объект привода:	VECTOR_G
Реакции:	ВЫКЛ2
Квиттирование:	СРАЗУ ЖЕ
Причина:	ЦПУ возбуждения сигнализирует неполадку. Значение ошибки (r0949, шестн. интерпретация): Бит 0: В отключенном состоянии или при отключении возбуждения в течении времени контроля не было получено сообщения "Квитирование готовности возбуждения".

Бит 1:  
После команды ВКЛ в течении времени контроля не было получено сообщения "Квитирование готовности возбуждения".  
Бит 2:  
После разрешения импульсов в течении времени контроля не было получено сообщения "Квитирование готовности возбуждения".  
Бит 3:  
Имеется сообщение "Возбуждение, сборный сигнал, ошибка".

**Помощь:**  
- проверить возбуждение.  
- проверить команды, квитирования и соединения BICO.

---

**A49201 (F)      Возбуждение, сборный сигнал, предупреждение**

**Значение сообщения:** -  
**Объект привода:** VECTOR\_G  
**Реакции:** никакой  
**Квитирование:** никакой  
**Причина:** Имеется сообщение "Возбуждение, сборный сигнал, предупреждение".  
**Помощь:** Проверить возбудитель  
Реакция при F: НЕТ  
Квитирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

**A50001 (F)      COMM BOARD: предупреждение 1**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квитирование:** никакой  
**Причина:** СВЕ20:  
Контроллер PROFINET пытается установить соединение с неправильной телеграммой конфигурирования. Была активирована функция "Shared Device" (p8829 = 2).  
Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация):  
10: A-CPU посылает телеграмму PROFIsafe.  
11: F-CPU посылает телеграмму PZD.  
12: F-CPU без A-CPU.  
13: F-CPU с большим числом субслотов PROFIsafe, чем активировано с p9601.3.  
14: F-CPU с меньшим числом субслотов PROFIsafe, чем активировано с p9601.3.  
15: PROFIsafe телеграмма F-CPU не совпадает с установкой в p60022.  
Смотри также: p8829, p9601

**Помощь:** СВЕ20:  
Проверить конфигурацию контроллера PROFINET и установку p8829 и p9601.3.

Реакция при F: Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

Квитирование при F: СРАЗУ ЖЕ

---

**A50002 (F)      COMM BOARD: предупреждение 2**

**Значение сообщения:** %1  
**Объект привода:** Все объекты  
**Реакции:** никакой  
**Квитирование:** никакой



<b>Причина:</b>	Для CBE20 SINAMICS Link: Передача определенного слова телеграммы используется дважды. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Дважды использованное слово телеграммы. Смотри также: p8871
<b>Помощь:</b>	Для CBE20 SINAMICS Link: Исправить параметрирование. Смотри также: p8871
<b>Реакция при F:</b>	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
<b>Квиттирование при F:</b>	СРАЗУ ЖЕ

**A50003 (F)      COMM BOARD: предупреждение 3**

**Значение сообщения:** информация 1: %1, информация 2: %2

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Для CBE20 SINAMICS Link:  
Получение определенного слова телеграммы используется дважды.  
Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
уууухххх шестн: уууу = информация 1, хххх = информация 2  
Информация 1 (дес) = адрес передатчика  
Информация 2 (дес) = получение слова телеграммы  
Смотри также: p8870, p8872

**Помощь:** Для CBE20 SINAMICS Link:  
Исправить параметрирование.

**Реакция при F:** Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

**A50004 (F)      COMM BOARD: предупреждение 4**

**Значение сообщения:** информация 1: %1, информация 2: %2

**Объект привода:** Все объекты

**Реакции:** никакой

**Квиттирование:** никакой

**Причина:** Для CBE20 SINAMICS Link:  
Противоречивость между получением слова телеграммы и адресом передатчика. Оба значения должны быть либо равны, либо не равны нулю.  
Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация):  
уууухххх шестн: уууу = информация 1, хххх = информация 2  
Информация 1 (дес) = номер приводного объекта из p8870, p8872  
Информация 2 (дес) = индекс из p8870, p8872  
Смотри также: p8870, p8872

**Помощь:** Для CBE20 SINAMICS Link:  
Исправить параметрирование.

**Реакция при F:** Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3)  
Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)

**Квиттирование при F:** СРАЗУ ЖЕ

**A50005 (F) COMM BOARD: предупреждение 5**

Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Для СВЕ20 SINAMICS Link: Передатчик не был найден на SINAMICS Link. Значение предупреждения (r2124, дес. интерпретация): Адрес не найденного передатчика. Смотри также: p8872
Помощь:	Для СВЕ20 SINAMICS Link: Проверить соединение с передатчиком.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

**A50006 (F) COMM BOARD: предупреждение 6**

Значение сообщения:	информация 1: %1, информация 2: %2
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	Для СВЕ20 SINAMICS Link: Спараметрировано получение собственных переданных данных. Это не разрешено. Значение предупреждения (r2124, шестн. интерпретация): уууухххх шестн: уууу = информация 1, хххх = информация 2 Информация 1 (дес) = номер приводного объекта из p8872 Информация 2 (дес) = индекс из p8872 Смотри также: p8836, p8872
Помощь:	Для СВЕ20 SINAMICS Link: Исправить параметрирование. Все p8872[индекс] должны быть отличны от p8836.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

**A50010 (F) COMM BOARD: предупреждение 10**

Значение сообщения:	%1
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	СВЕ20: PROFINET недействительное имя станции.
Помощь:	СВЕ20: Исправить (p8940) и активировать (p8945 = 2) имя станции. Смотри также: p8940
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

<b>A50020 (F)</b>	<b>COMM BOARD: предупреждение 20</b>
Значение сообщения:	-
Объект привода:	Все объекты
Реакции:	никакой
Квиттирование:	никакой
Причина:	СВЕ20: Была активирована функция PROFINET "Shared Device" (p8829 = 2). Но имеется только соединение с одним контроллером PROFINET. Смотри также: p8829
Помощь:	СВЕ20: Проверить конфигурацию контроллера PROFINET и установку p8829.
Реакция при F:	Vector: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2, ВЫКЛ3) Infeed: НЕТ (ВЫКЛ1, ВЫКЛ2)
Квиттирование при F:	СРАЗУ ЖЕ

